ＧＦＣＳ１型

機能別系統図

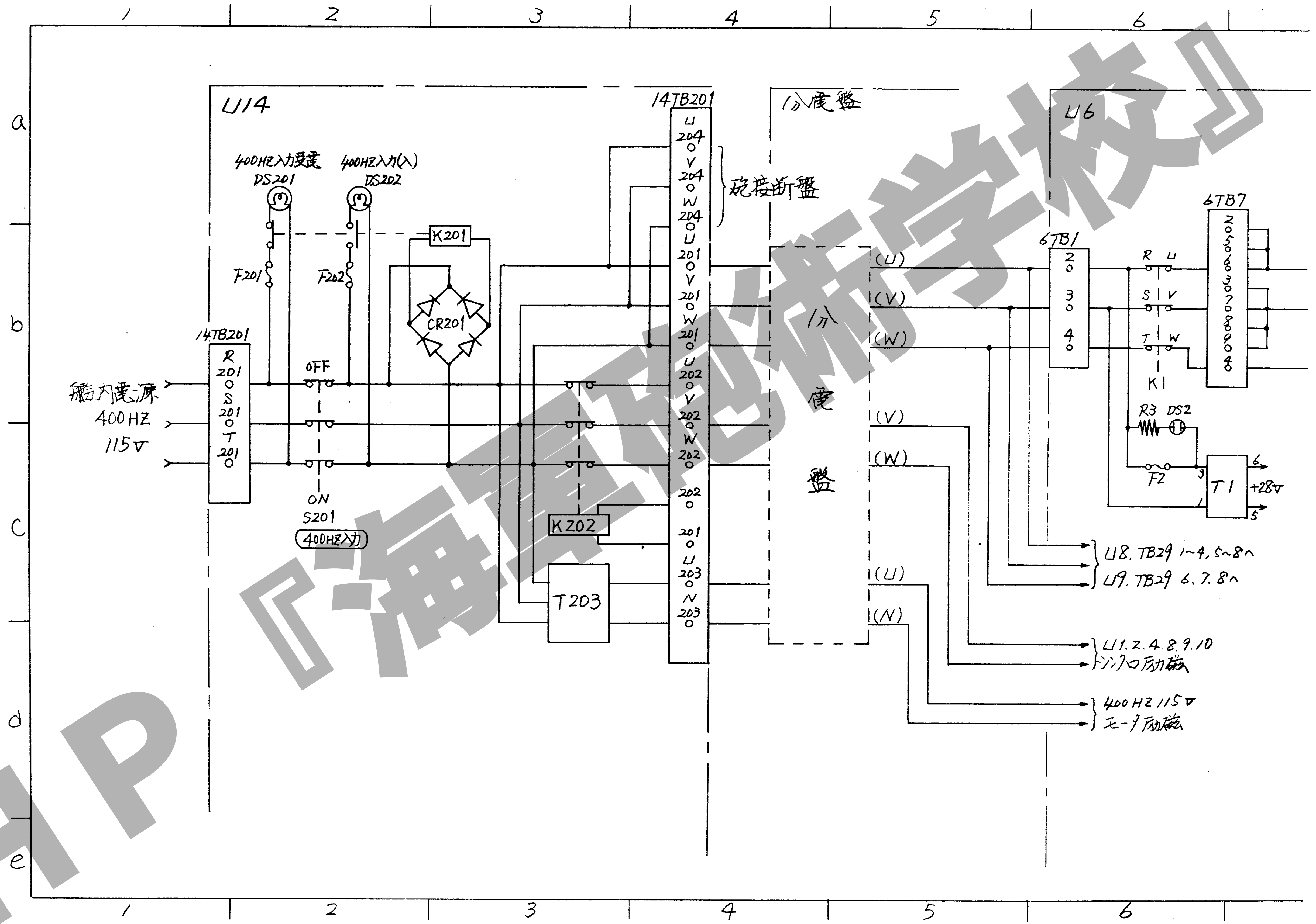
52．6．1

1術校砲術科

ＨＰ『海軍砲術学校』

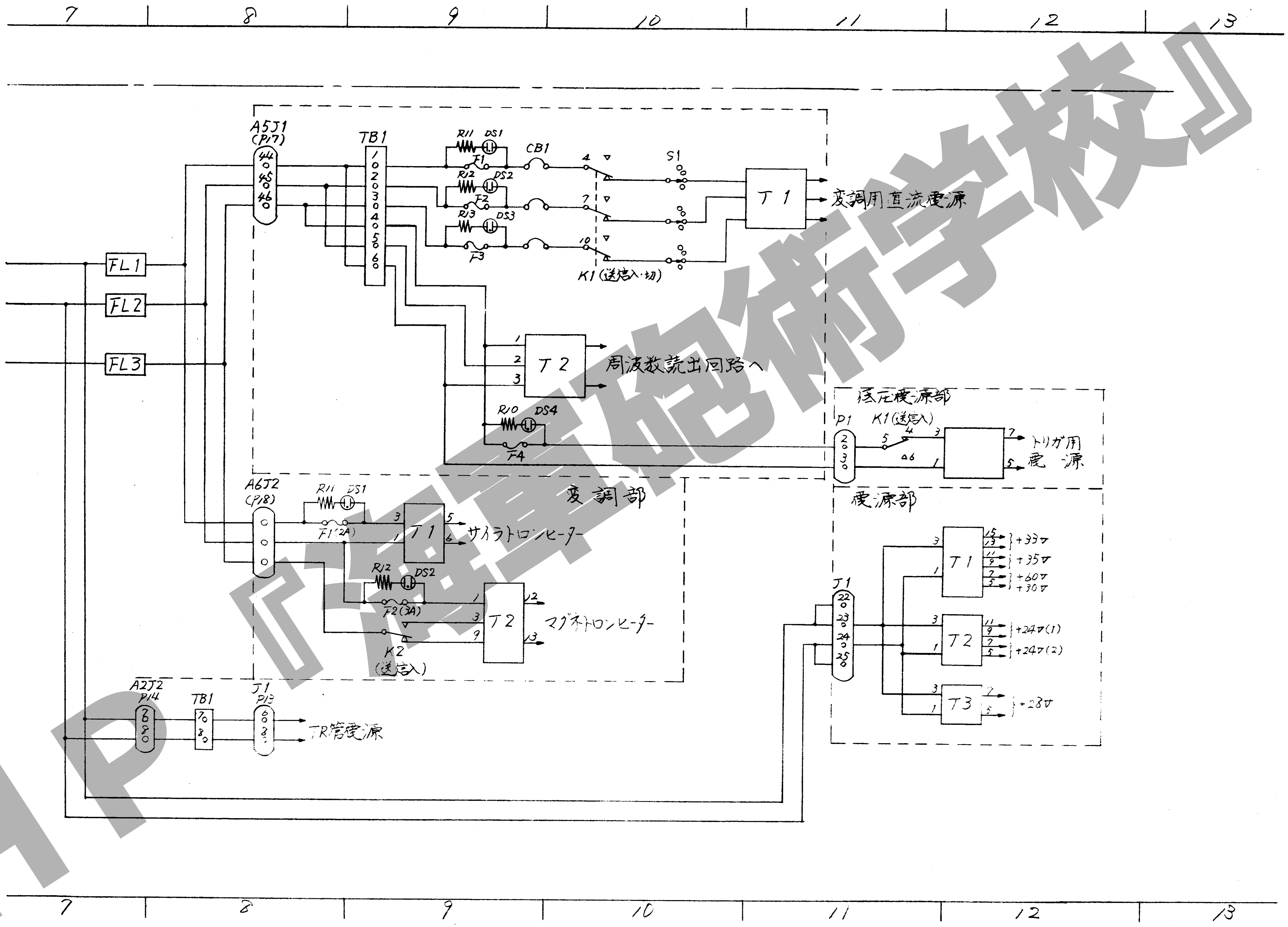
GFCS 1型 機能別系統図 目次

名称	付図番号	名称	付図番号
400Hz 電源系統図	F022196	旋回シンクロ系	F624429
60Hz 電源系統図 1/2	F022193	俯仰追尾(モード1)系統図1/2	F022132
60Hz 電源系統図 2/2	F022194	俯仰追尾(モード1)系統図2/2	F022133
測的盤(管制部)直流電源系統図	F022205	俯仰シンクロ(追尾)系統図	F624430
測的盤(指示部)直流電源系統図1/3	F022202	俯仰シンクロ系統図	F022158
測的盤(指示部)直流電源系統図2/3	F022203	俯仰追尾(モード2)系統図	F022134
測的盤(指示部)直流電源系統図3/3	F022204	レーダジョイスティックコントロール系統	F022136
基準電源(+1)系統図	F022197	ワンマンコントロール系統図	F022135
タイマー系論理接続図	F101	SLSシンクロ系統図	F022163
距離系論理接続図	F015009	TDTシンクロ系統図	F022162
距離系論理接続図	F-Aj104	IDDシンクロ系統図	F624431
距離追尾系ブロック図	F015034	送受信機 (F/F)	F-Aj125
距離追尾系	F-Aj105	送受信機 (F/A)	F-Aj126
AGC系統図	F022145	送信パルス系統図	F624426
角度追尾系	F-Aj106	受信パルス系統図 1/2	F022144
角度誤差検出回路拡大図	F-Aj106-a	受信パルス系統図 2/2	F624427
感度補正系(1/R軸)	F-Aj112	AFC系統図	F022146
距離シンクロ系統図	F022160	A/Rスコープ系統図	F022150
距離追尾(モード1)系統図	F022125	PPI/RHIスコープ系統図	F022152
距離追尾(モード2)系統図	F022126	速度計算(モード1)系統図	F624428
距離シンクロ(追尾)系統図	F022161		
旋回追尾(モード1)系統図1/2	F022125		
旋回追尾(モード1)系統図2/2	F022126		
旋回シンクロ(追尾)系統図	F022155		
旋回追尾(モード2)系統図	F022130		



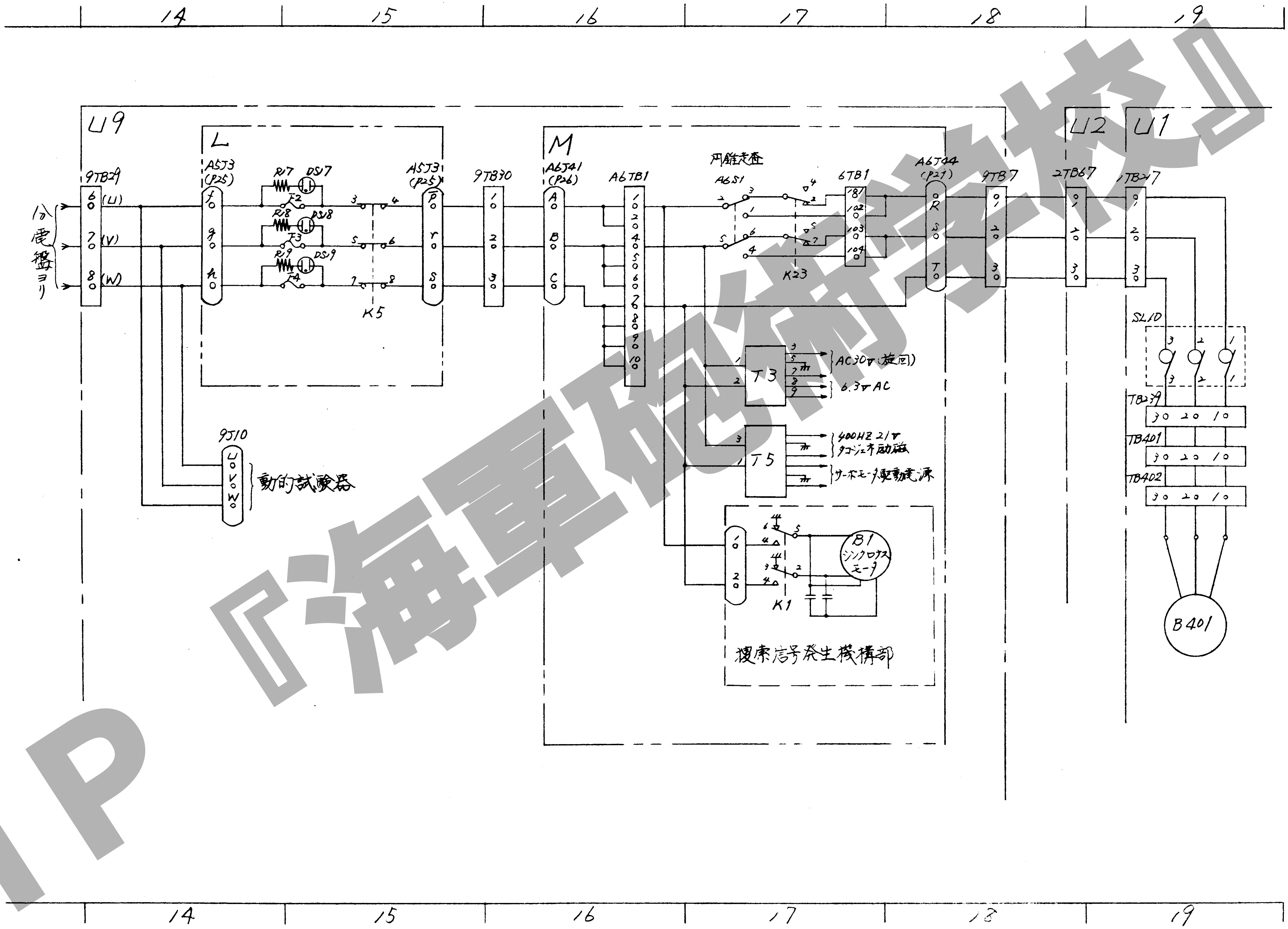
U14
14TB201
分電盤
U6
400HZ入力受電
DS201
400HZ入力(入)
DS202
F201
F202
K201
CR201
陸接断盤
OFF
ON
S201
400HZ入力
船内電源
400HZ
115V
R 201
S 201
T 201
U 204
V 204
W 204
U 201
V 201
W 201
U 202
V 202
W 202
202
201
U 203
N 203
K202
T203
(U)
(V)
(W)
(V)
(W)
(U)
(N)
6TB1
6TB7
K1
R3
DS2
F2
T1
+28V
U8, TB29 1~4, 5~8へ
U9. TB29 6. 7. 8へ
U1.2.4.8.9.10
シンクロ励磁
400HZ 115V
モータ励磁

HP『海軍砲術学校』

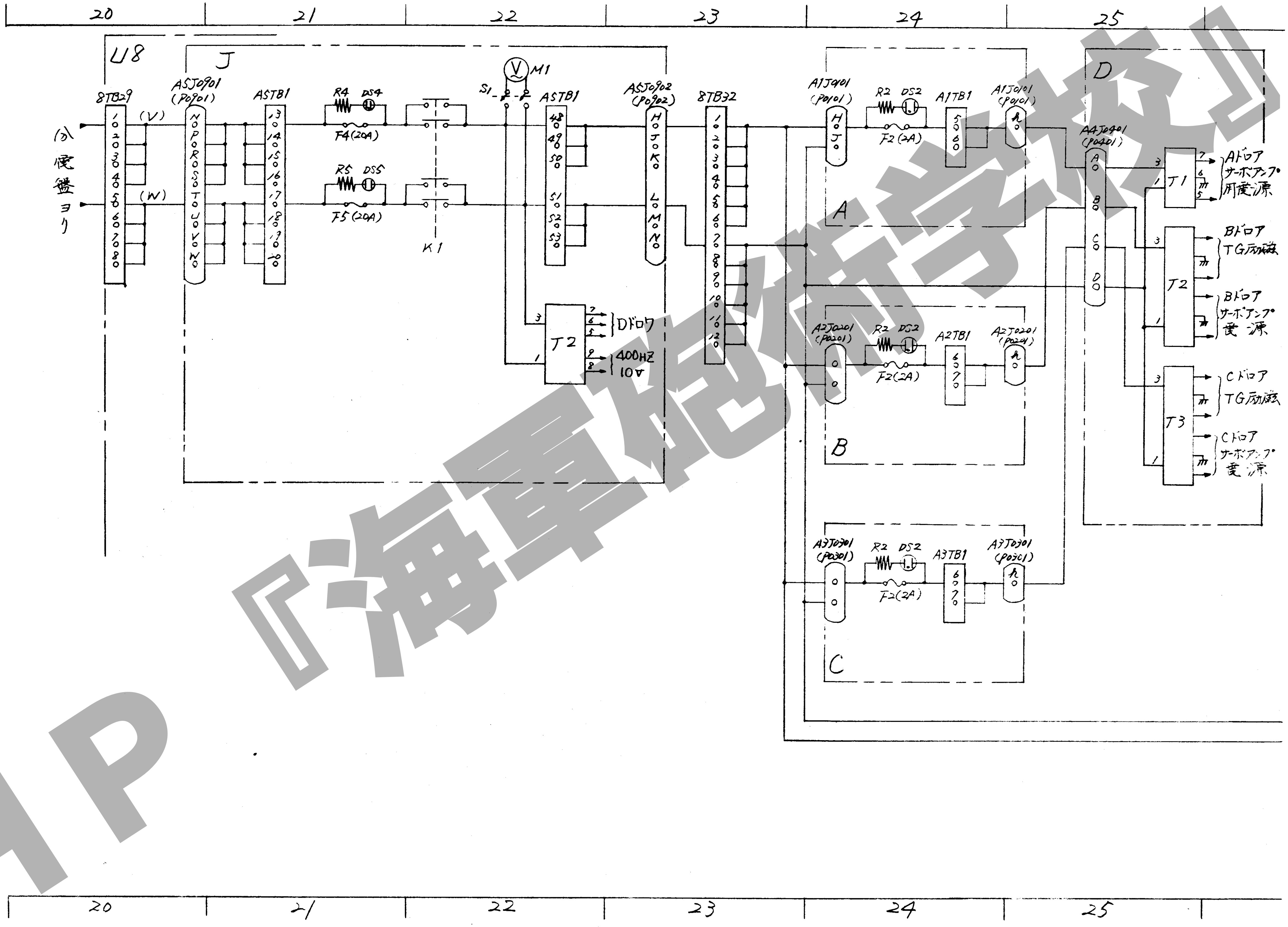


7
8
9
10
11
12
13
A5J1
(P17)
TB1
R11
DS1
F1
R12
DS2
F2
R13
DS3
F3
CB1
S1
K1(送信入・切)
T1
変調用直流電源
T2
周波数読出回路へ
R10
DS4
F4
FL1
FL2
FL3
低圧電源部
P1
K1(送信入)
トリガ用
電源
A6J2
(P18)
F1(2A)
サイラトロンヒーター
変調部
R12
DS2
F2(3A)
K2
(送信入)
マグネトロンヒーター
A2J2
P14
TB1
J1
P13
TR管電源
電源部
J1
T1
+33V
+35V
+60V
+30V
T2
+24V(1)
+24V(2)
T3
+28V

HP『陸軍砲術学校』

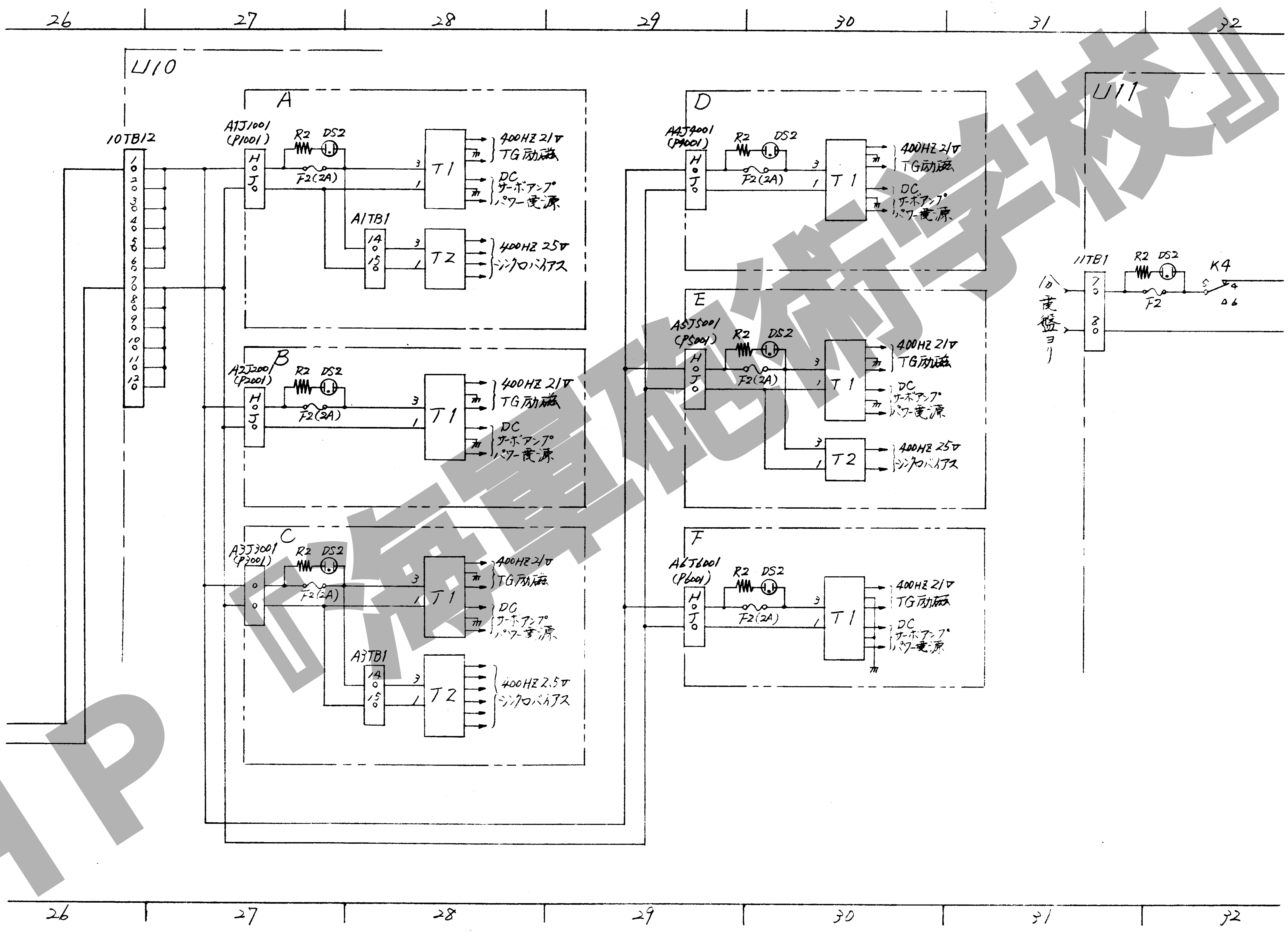

14
15
16
17
18
19
U9
L
M
U2
U1
9TB29
(U)
(V)
(W)
分電盤ヨリ
A5J3 (P25)
R17
DS17
R18
DS18
R19
DS19
F2
F3
F4
K5
9TB30
A6J41 (P26)
A6TB1
円錐走査
A6S1
K23
6TB1
A6J44 (P27)
9TB7
2TB67
1TB27
9J10
動的試験器
T3
AC30V(旋回)
6.3V AC
T5
400HZ 21V
タコジェネ励磁
サーボモータ駆動電源
K1
B1
シンクロナスモータ
捜索信号発生機構部
SL10
TB239
TB401
TB402
B401

HP『海軍砲術学校』

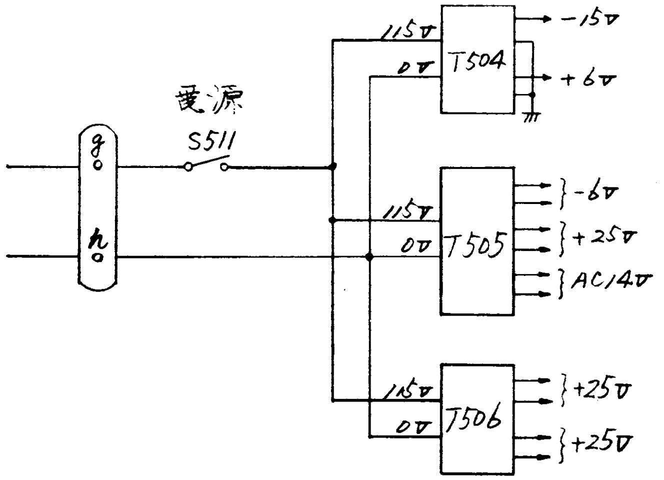


20
21
22
23
24
25
U8
J
A
B
C
D
(カ)
配盤ヨリ
8TB29
(V)
(W)
A5J0901
(P0901)
A5TB1
R4
DS4
F4(20A)
R5
DS5
F5(20A)
K1
M1
S1
A5J0902
(P0902)
8TB32
T2
Dドロワ
400HZ
10V
A1J0101
(P0101)
R2
DS2
F2(2A)
A1TB1
A2J0201
(P0201)
A2TB1
A3J0301
(P0301)
A3TB1
A4J0401
(P0401)
T1
T3
Aドロア
サーボアンプ
用電源
Bドロア
TG励磁
Bドロア
サーボアンプ
電源
Cドロア
TG励磁
Cドロア
サーボアンプ
電源

HP『海軍砲術学校』

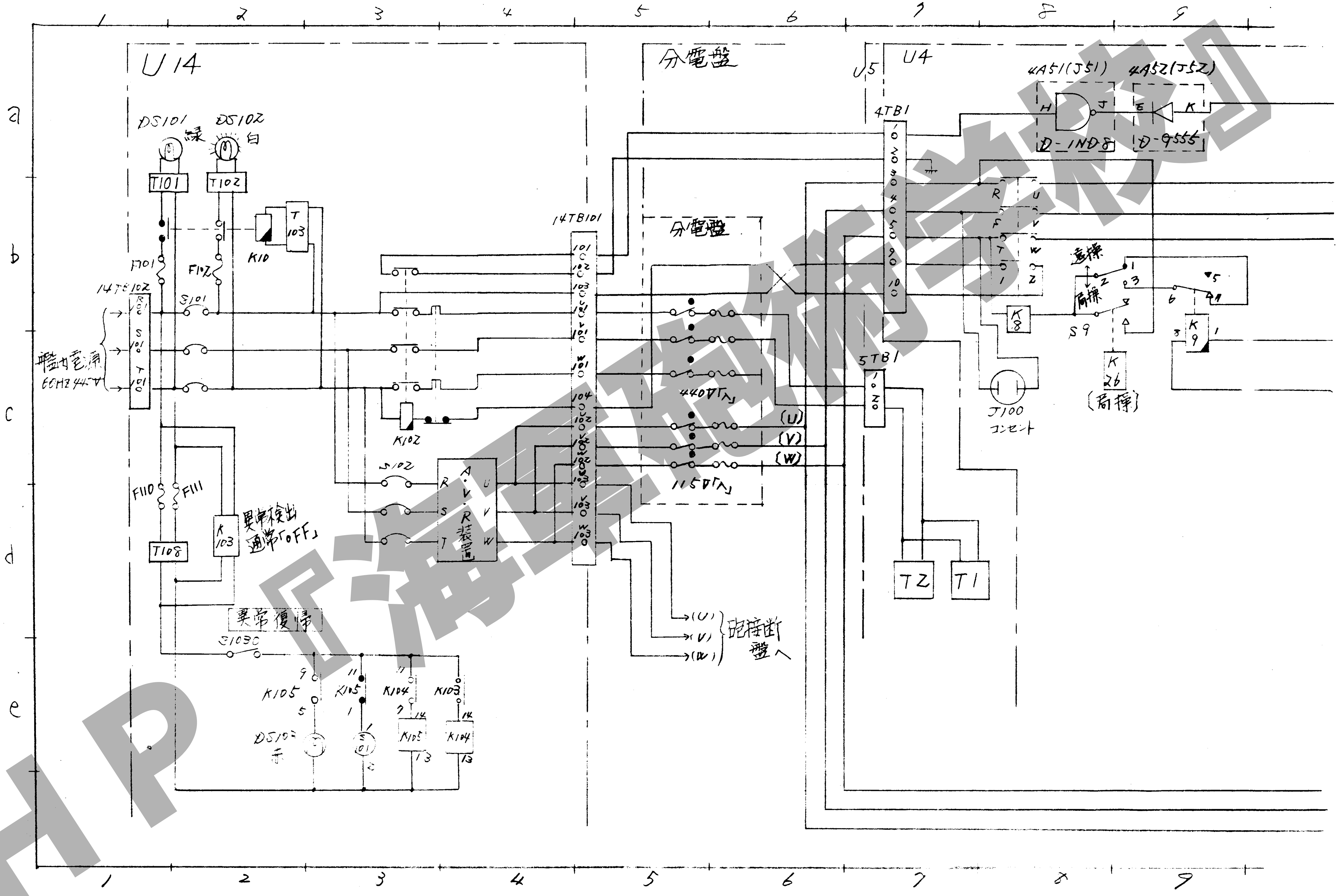

26
27
28
29
30
31
32
U10
U11
A
B
C
D
E
F
10TB12
A1J1001 (P1001)
A2J2001 (P2001)
A3J3001 (P3001)
A4J4001 (P4001)
A5J5001 (P5001)
A6J6001 (P6001)
R2
DS2
F2(2A)
T1
T2
A1TB1
A3TB1
11TB1
K4
F2
400HZ 21V TG励磁
DC サーボアンプ パワー電源
400HZ 25V シンクロバイアス
400HZ 2.5V シンクロバイアス
(分電盤ヨリ)

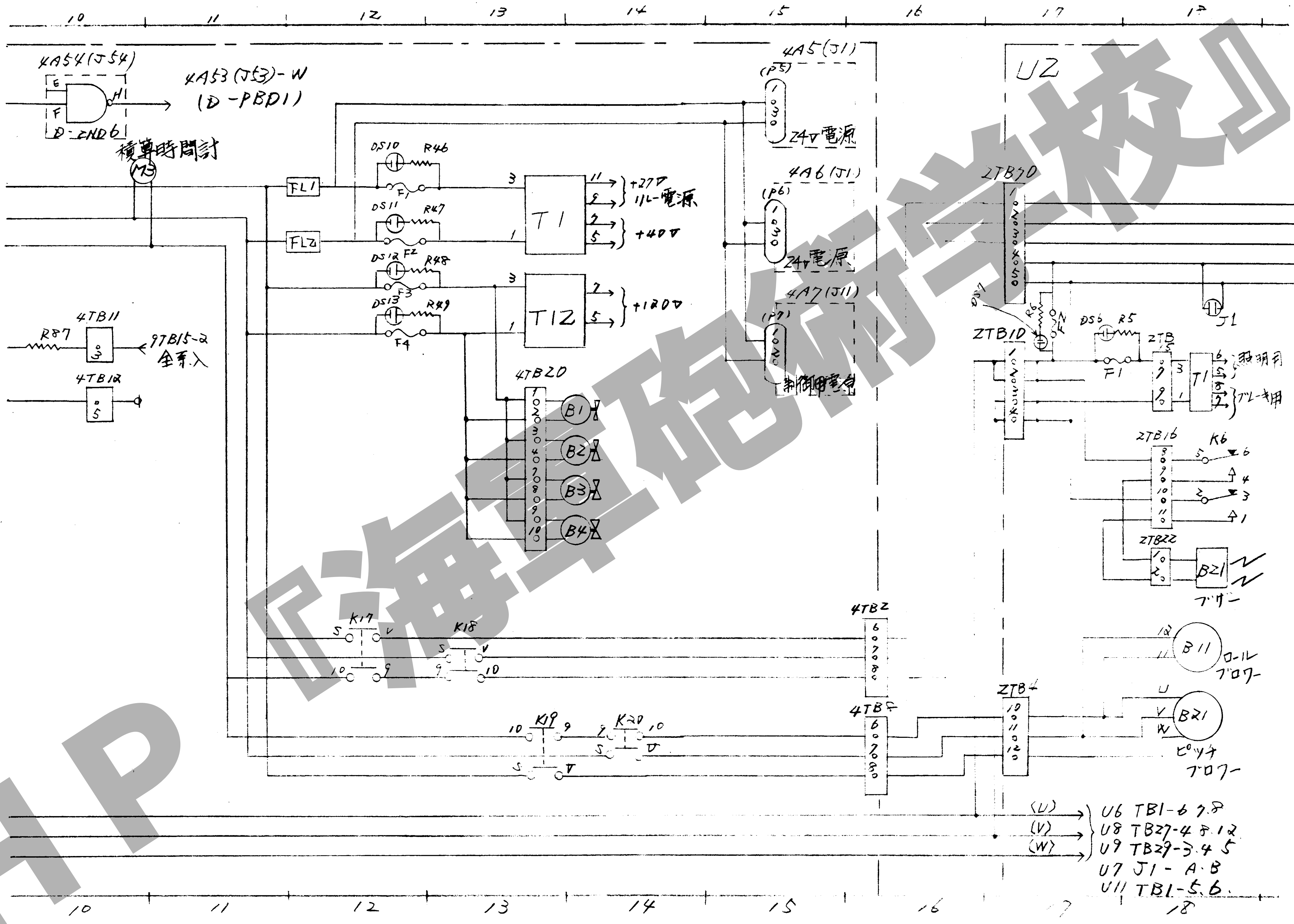
HP『廃墟砲術学校』

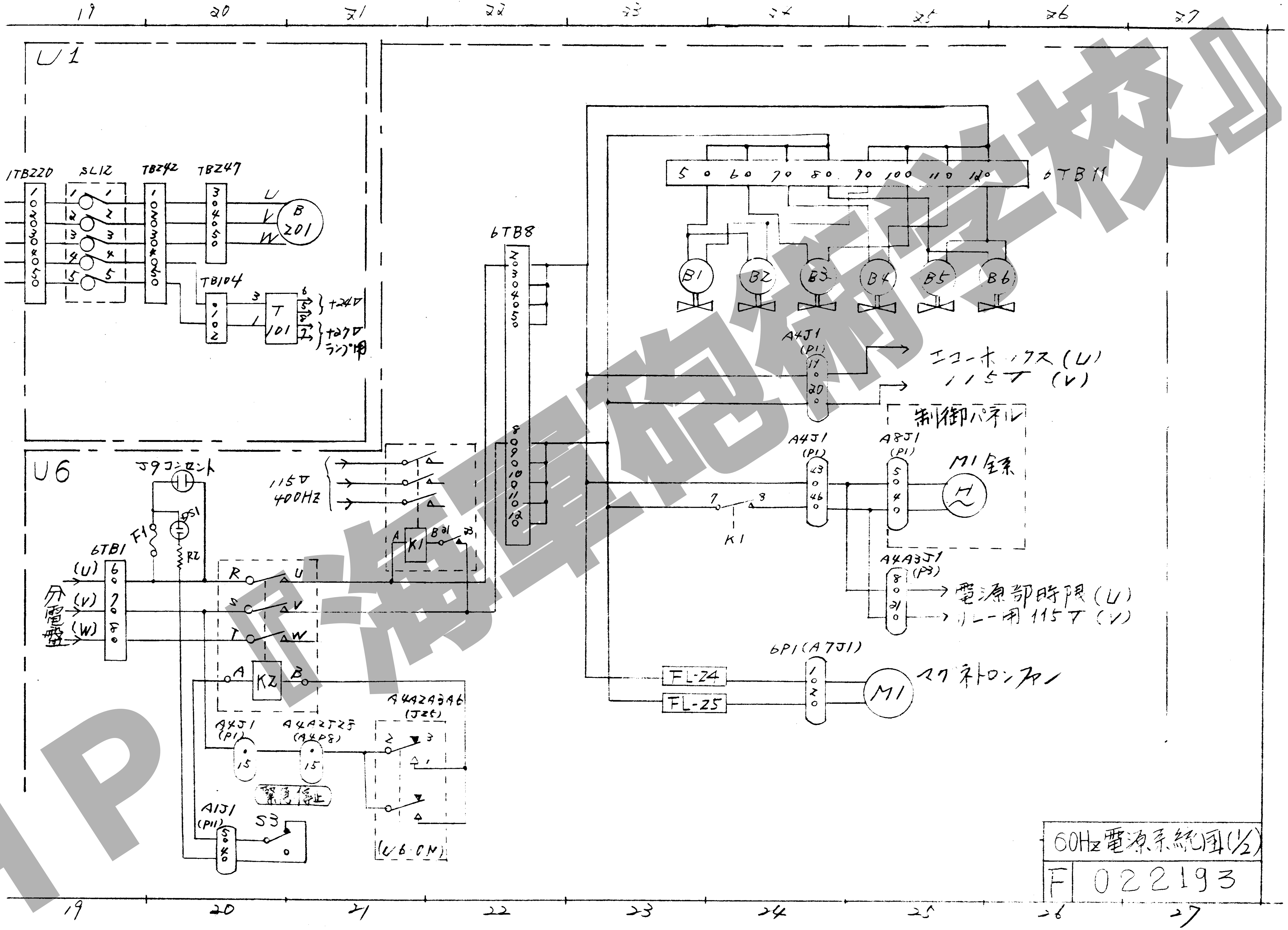


400HZ電源系統図
F022196

HP『海軍砲術学校』


U14
分電盤
U5
U4
4A51(J51)
4A52(J52)
D-IND8
D-9555
DS101 緑
DS102 白
T101
T102
T103
K10
F101
F102
14TB102
S101
船内電源
60Hz 445V
14TB101
4TB1
5TB1
K102
S102
A・V・R装置
440V「入」
115V「入」
(U)
(V)
(W)
F110
F111
T108
K103
異常検出
通常「OFF」
異常復帰
S103C
K105
K104
K103
DS103 赤
S101
(U)
(V)
(W)
配電盤へ
遠操
局操
S9
K8
K9
K26
(局操)
J100
コンセント
T2
T1
HP『海上保安学校』

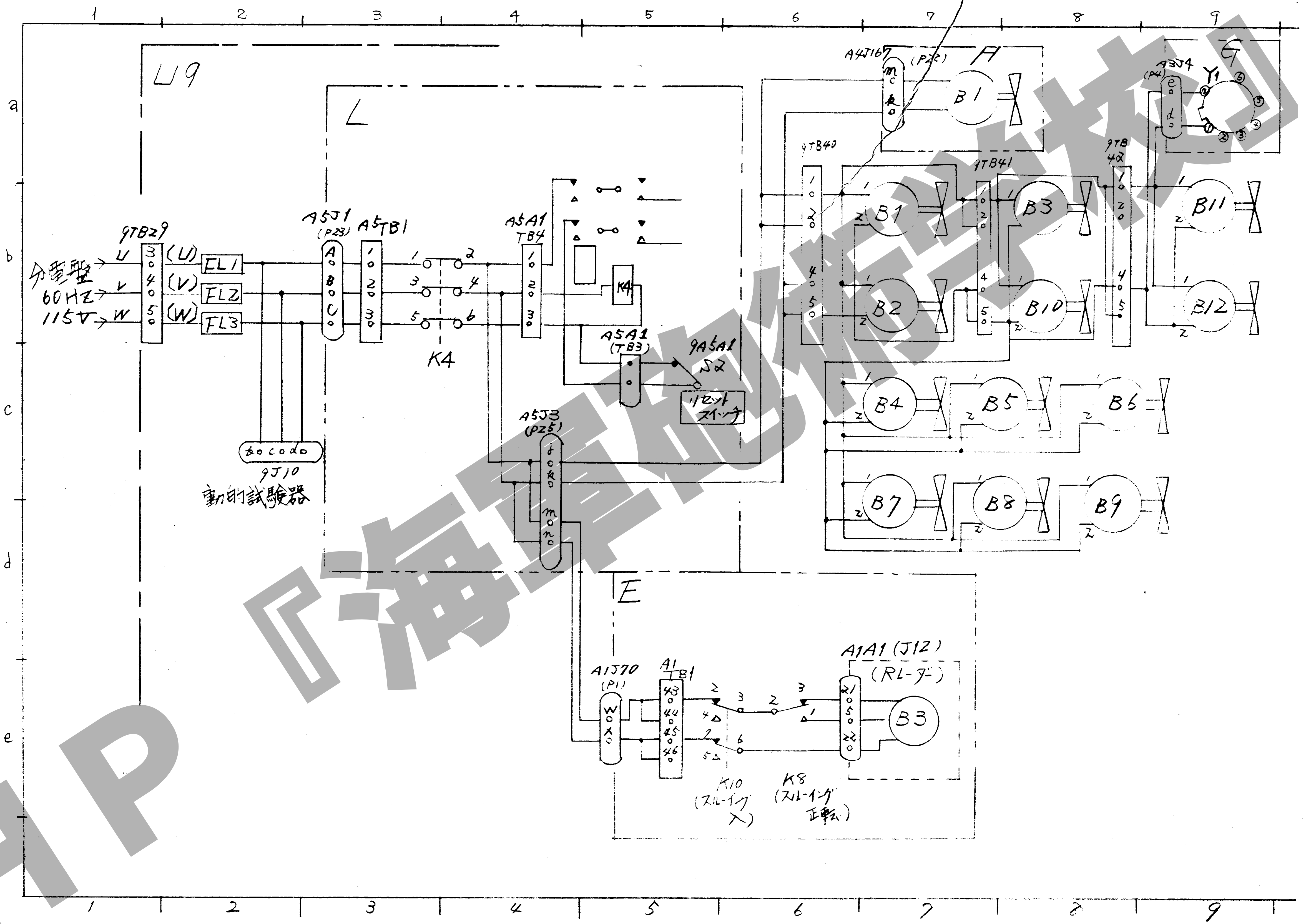

10 11 12 13 14 15 16 17 18
4A54(J54)
E
F
H1
D-GND6
4A53(J53)-W
(D-PBD1)
積算時間計
M3
FL1
FL2
DS10
R46
F1
DS11
R47
DS12
F2
R48
F3
DS13
R49
F4
T1
+27V
リレー電源
+40V
T12
+120V
4A5(J1)
(P5)
24V電源
4A6(J1)
(P6)
24V電源
4A7(J11)
(P7)
制御用電源
4TB20
B1
B2
B3
B4
4TB11
R87
97B15-2
全系入
4TB12
K17
K18
K19
K20
4TB2
4TB7
U2
2TB30
DS7
R6
2TB10
DS6
R5
2TB15
T1
照明用
ブレーキ用
2TB16
K6
2TB22
BZ1
ブザー
B11
ロール
ブロワー
2TB4
B21
ピッチ
ブロワー
(U)
(V)
(W)
U6 TB1-6.7.8
U8 TB27-4.8.12
U9 TB29-3.4.5
U7 J1-A.B
U11 TB1-5.6.
HP『海軍砲術学校』

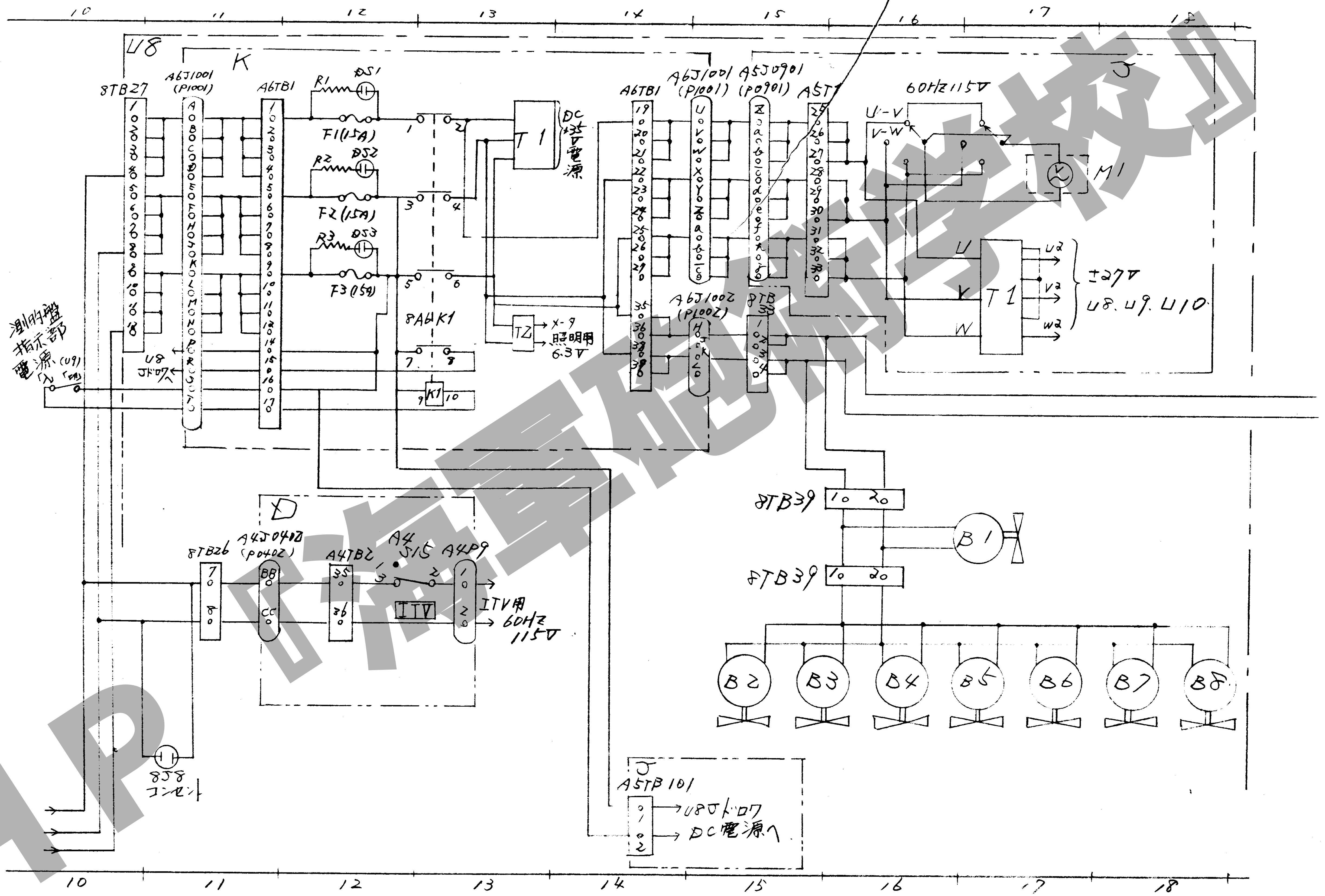


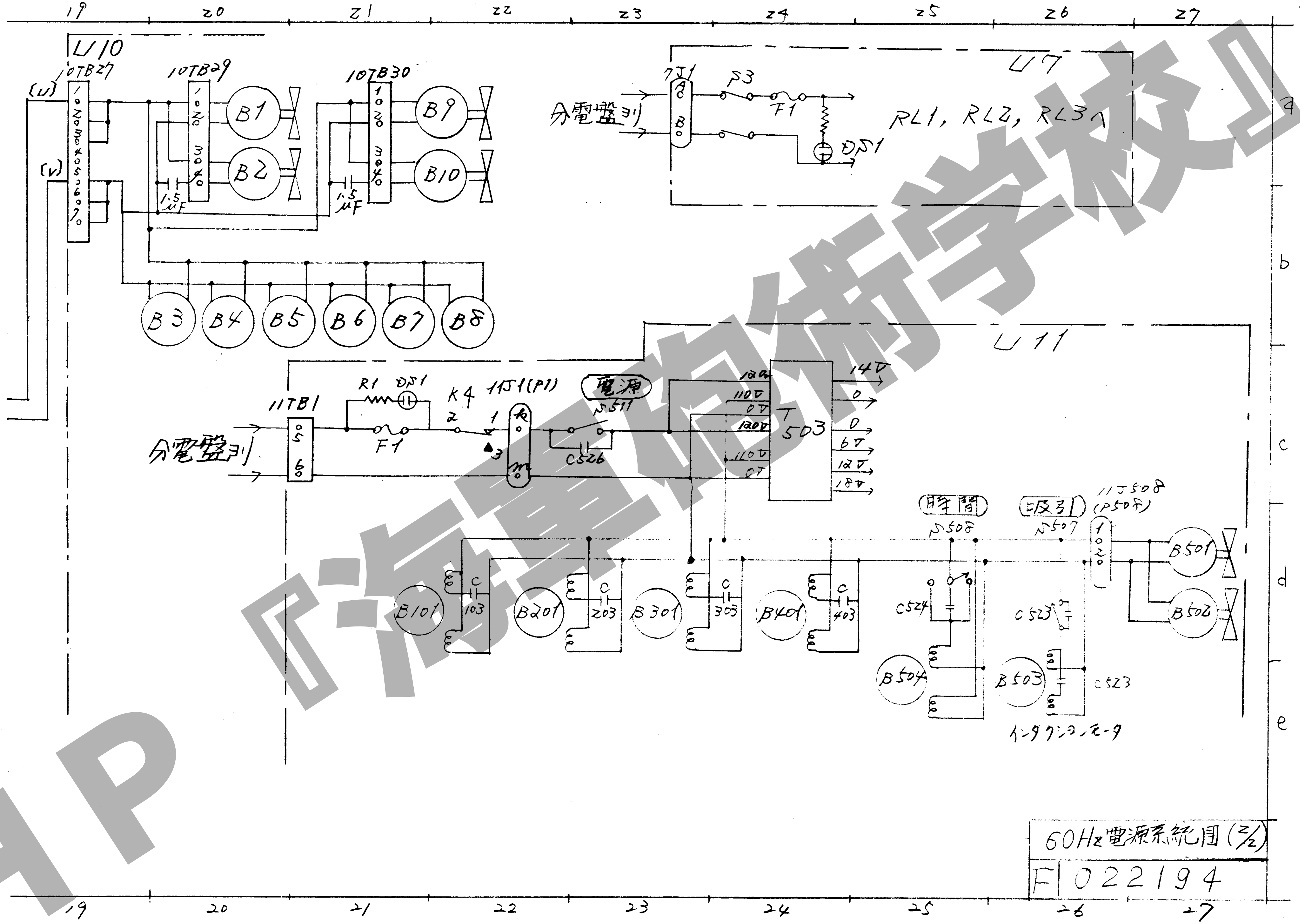
60Hz電源系統図(1/2)

F 022193

『海軍砲術学校』HP


U9
L
H
G
E
分電盤
60HZ
115V
U
V
W
9TB29
FL1
FL2
FL3
9J10
動的試験器
A5J1
(P23)
A5TB1
K4
A5A1
TB4
A5A1
(TB3)
9A5A1
S2
リセット
スイッチ
A5J3
(PZ5)
A4J167
(P22)
B1
A3J4
(P4)
Y1
9TB40
9TB41
9TB
42
B2
B3
B10
B11
B12
B4
B5
B6
B7
B8
B9
A1J70
(P1)
A1
TB1
A1A1 (J12)
(RL-ダ-)
K10
(スルーイング
入)
K8
(スルーイング
正転)

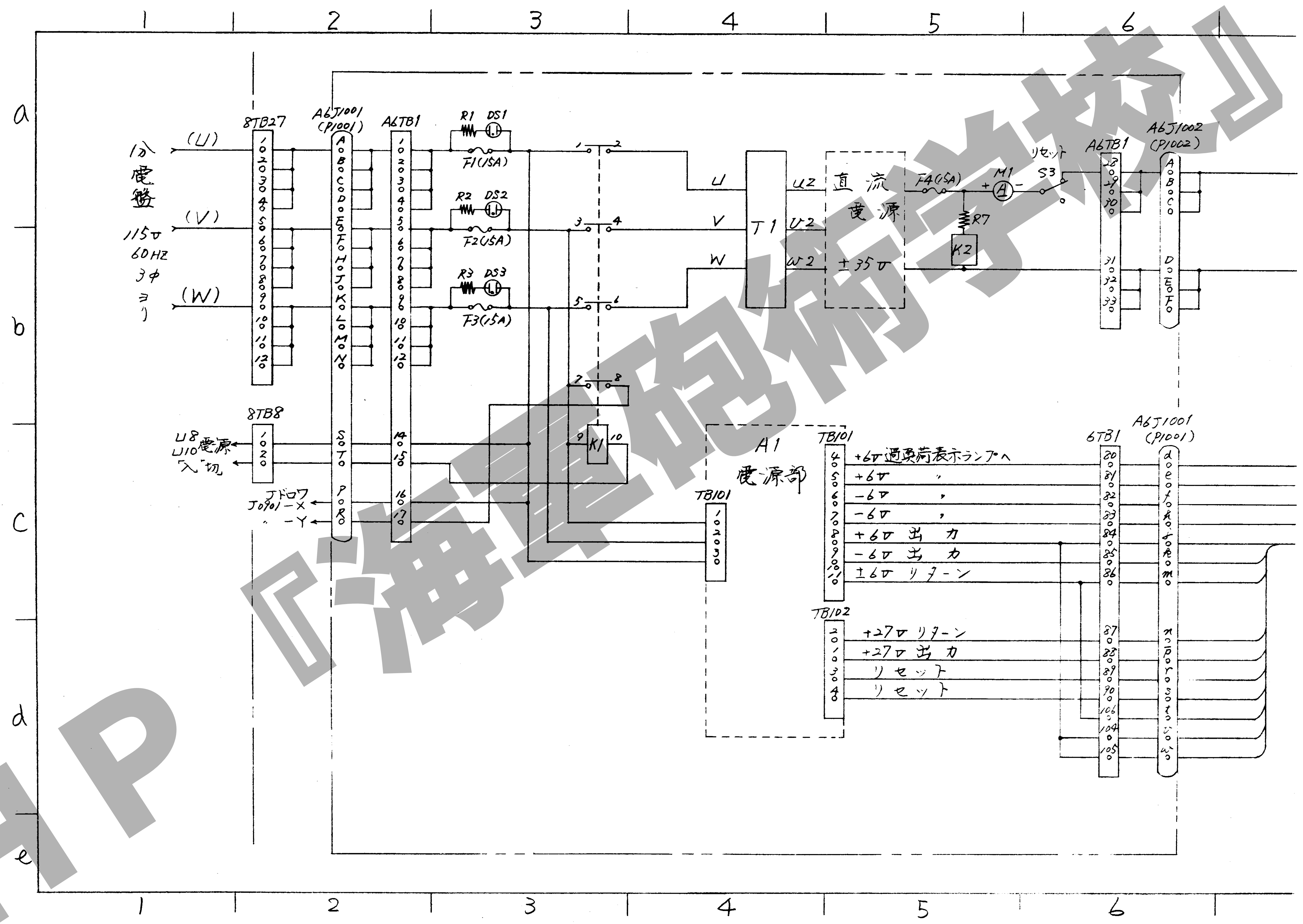

10 11 12 13 14 15 16 17 18
U8
K
8TB27
A6J1001 (P1001)
A6TB1
R1 DS1
F1(15A)
R2 DS2
F2(15A)
R3 DS3
F3(15A)
8A6K1
K1
T1
DC +35V 電源
T2
X-9 照明用 6.3V
A6TB1
A6J1001 (P1001)
A5J0901 (P0901)
A5T1
A6J1002 (P1002)
8TB33
60Hz115V
U-V
V-W
M1
J
U
V
W
T1
u2
v2
w2
±27V
U8. U9. U10
潤明盤 指示部 電源 (U9)
「入」「切」
U8 Jドロワへ
D
8TB26
A4J0402 (P0402)
A4TB2
A4 S15
A4P9
ITV
ITV用 60Hz 115V
8J8 コンセント
8TB39
B1
8TB39
B2 B3 B4 B5 B6 B7 B8
J
A5TB101
U8Jドロワ
DC電源へ
HP『海軍砲術学校』



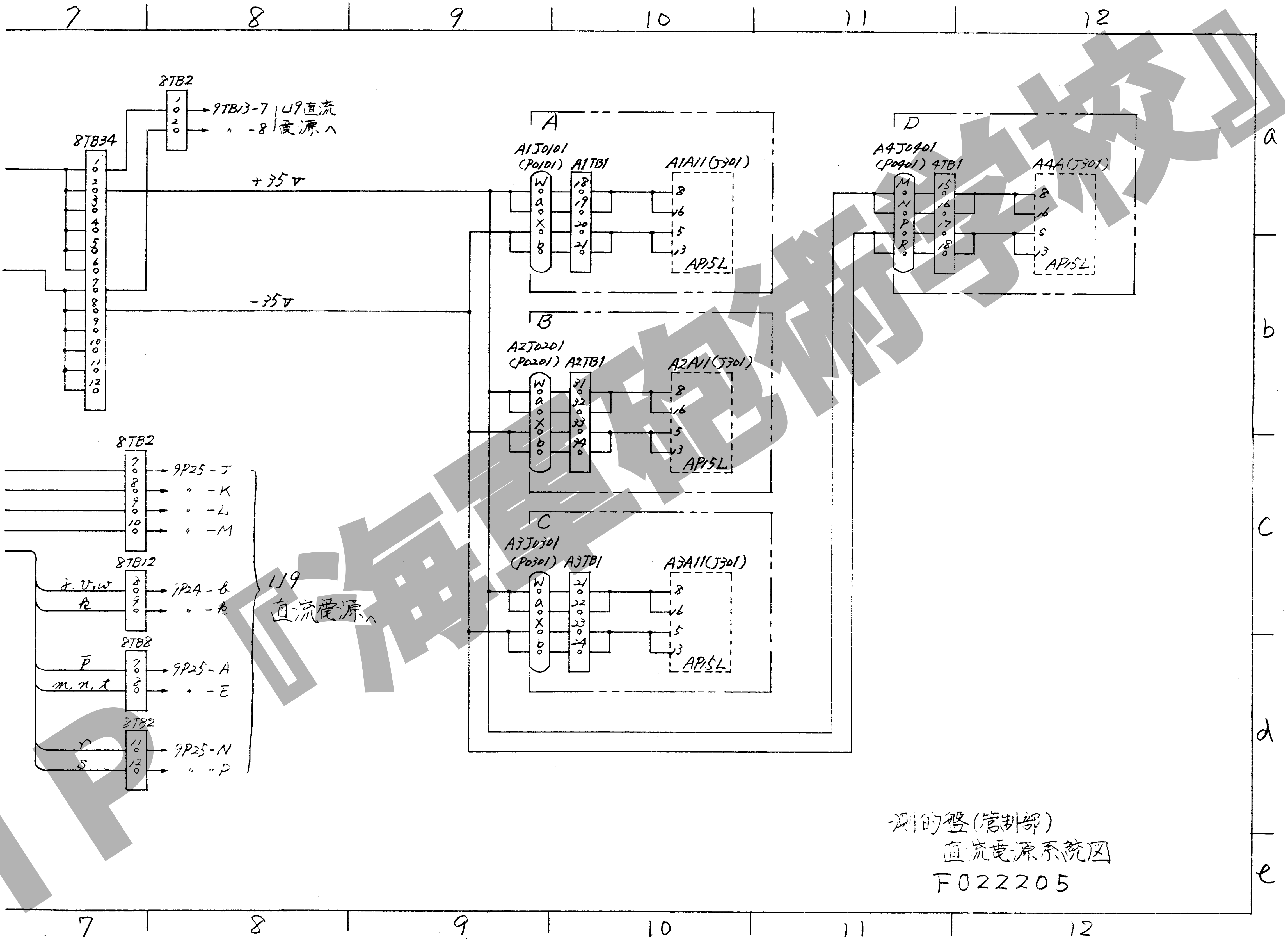
60Hz電源系統図(2/2)

F 022194

HP『海軍砲術学校』

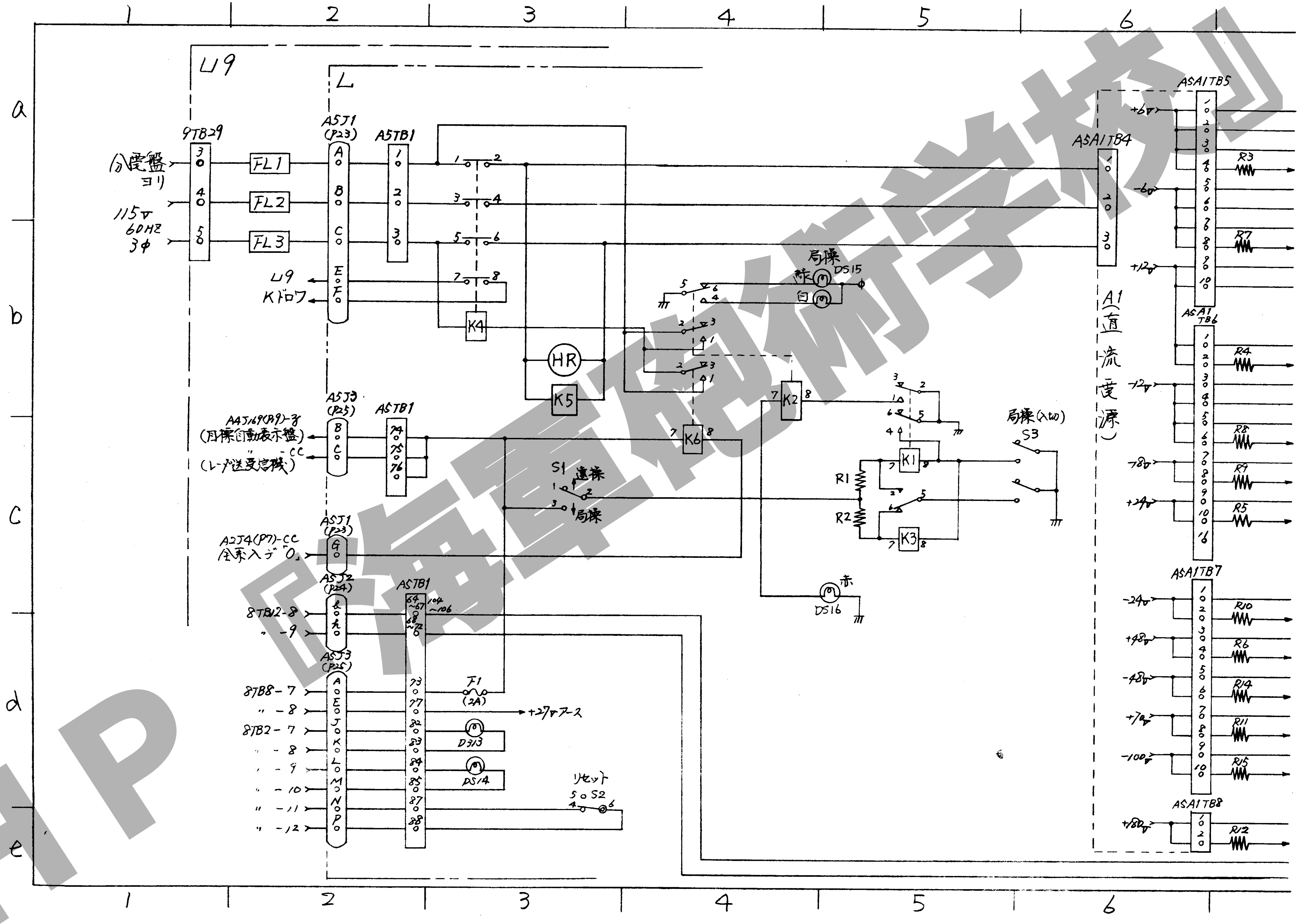

1分電盤
115V 60HZ 3φ ヨリ
(U)
(V)
(W)
8TB27
A6J1001 (P1001)
A6TB1
R1 DS1
F1(15A)
R2 DS2
F2(15A)
R3 DS3
F3(15A)
K1
U
V
W
T1
U2
V2
W2
直流電源
±35V
F4(15A)
M1
R7
K2
リセット
S3
A6TB1
A6J1002 (P1002)
8TB8
U8電源
U10「入」「切」
アドロワ
J0901 −X
〃 −Y
TB101
A1
電源部
+6V過負荷表示ランプへ
+6V 〃
−6V 〃
−6V 〃
+6V 出力
−6V 出力
±6V リターン
TB102
+27V リターン
+27V 出力
リセット
リセット
6TB1
A6J1001 (P1001)

HP『海軍砲術学校』

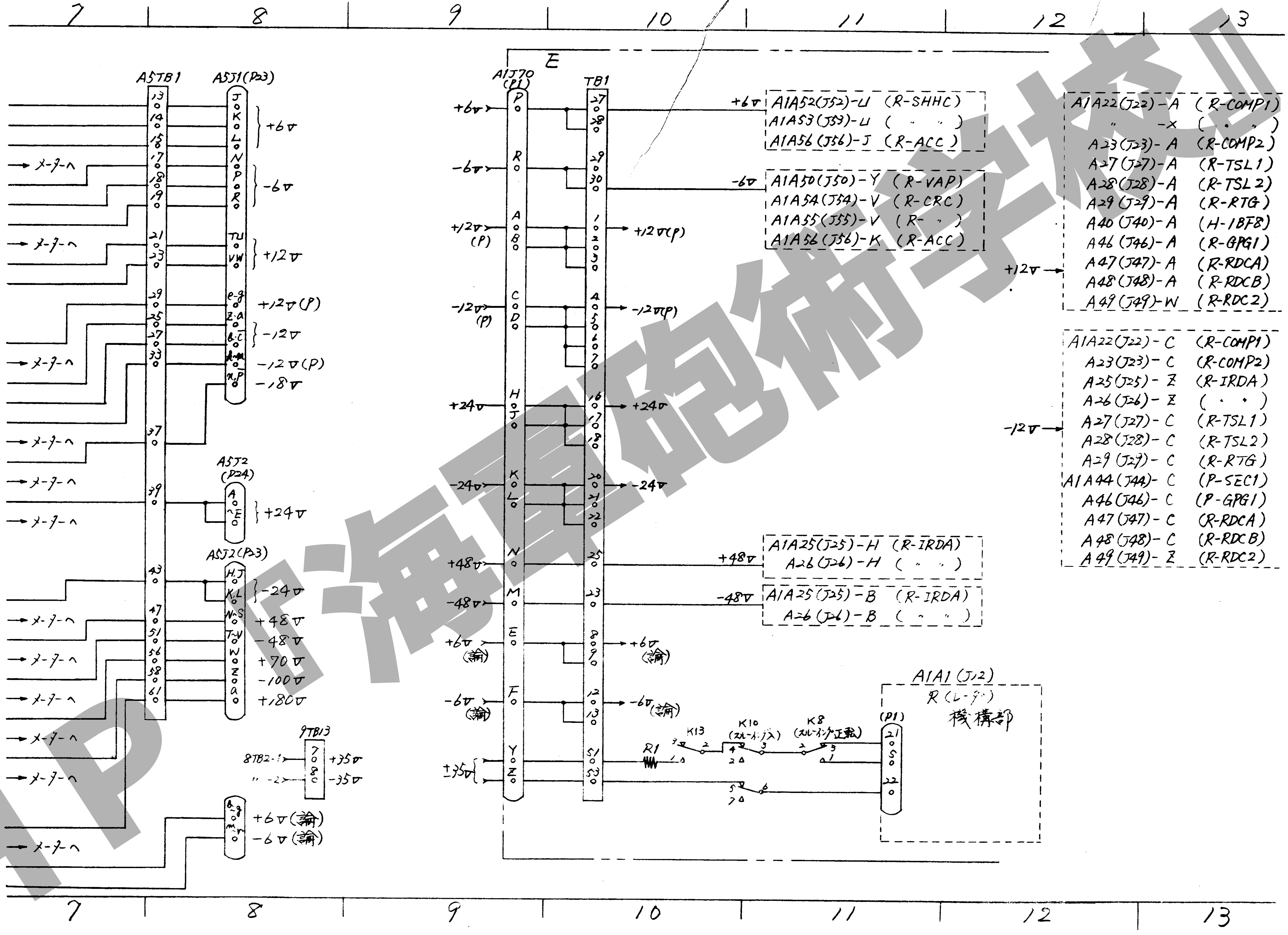


測的盤(管制部)
直流電源系統図
F022205

HP『海軍砲術学校』


U9
L
9TB29
分電盤ヨリ
115V 60HZ 3φ
FL1
FL2
FL3
A5J1 (P23)
A5TB1
U9
Kドロワ
K4
HR
K5
K6
局操
DS15
白
K2
K1
K3
R1
R2
S1
遠操
局操
局操(入切)
S3
A5J3 (P25)
A4J169(P9)-Z (局操自動表示盤)
-CC (レーダ送受信機)
A5J1 (P23)
A2J4(P7)-CC 全系入デ「0」
A5J2 (P24)
8TB12-8
-9
A5J3 (P25)
8TB8-7
-8
8TB2-7
-8
-9
-10
-11
-12
F1 (2A)
+27V アース
DS13
DS14
リセット
S2
赤
DS16
A5A1TB4
A5A1TB5
A5A1TB6
A5A1TB7
A5A1TB8
A1 (直流電源)
+6V
-6V
+12V
-12V
-78V
+24V
-24V
+48V
-48V
+70V
-100V
+180V
R3
R7
R4
R8
R9
R5
R10
R6
R14
R11
R15
R12

HP『海軍砲術学校』


7 8 9 10 11 12 13
A5TB1
A5J1(P23)
+6v
-6v
+12v
+12v(P)
-12v
-12v(P)
-18v
メーターへ
A5J2
(P24)
+24v
A5J2(P23)
-24v
+48v
-48v
+70v
-100v
+180v
9TB13
8TB2-1
〃 -2
+35v
-35v
+6v(論)
-6v(論)
E
A1J70
(P1)
TB1
+6v
-6v
+12v
(P)
+12v(P)
-12v
(P)
-12v(P)
+24v
-24v
+48v
-48v
+6v
(論)
-6v
(論)
±35v
A1A52(J52)-U (R-SHHC)
A1A53(J53)-U (〃 〃)
A1A56(J56)-J (R-ACC)
A1A50(J50)-Y (R-VAP)
A1A54(J54)-V (R-CRC)
A1A55(J55)-V (R- 〃)
A1A56(J56)-K (R-ACC)
A1A25(J25)-H (R-IRDA)
A26(J26)-H (〃 〃)
A1A25(J25)-B (R-IRDA)
A26(J26)-B (〃 〃)
R1
K13
K10
(スルーイングス)
K8
(スルーイング正転)
A1A1(J12)
R(レーダ)
機構部
(P1)
A1A22(J22)-A (R-COMP1)
〃 -X (〃 〃)
A23(J23)-A (R-COMP2)
A27(J27)-A (R-TSL1)
A28(J28)-A (R-TSL2)
A29(J29)-A (R-RTG)
A40(J40)-A (H-IBF8)
A46(J46)-A (R-GPG1)
A47(J47)-A (R-RDCA)
A48(J48)-A (R-RDCB)
A49(J49)-W (R-RDC2)
A1A22(J22)-C (R-COMP1)
A23(J23)-C (R-COMP2)
A25(J25)-Z (R-IRDA)
A26(J26)-Z (〃 〃)
A27(J27)-C (R-TSL1)
A28(J28)-C (R-TSL2)
A29(J29)-C (R-RTG)
A1A44(J44)-C (P-SEC1)
A46(J46)-C (P-GPG1)
A47(J47)-C (R-RDCA)
A48(J48)-C (R-RDCB)
A49(J49)-Z (R-RDC2)
7 8 9 10 11 12 13

HP『海軍砲術学校』

14 | 15 | 16 | 17 | 18

A50(J50)-A (R-VAP)
A51(J51)-A (R-RGC)
A1 A52(J52)-A (R-SHHC)
A53(J53)-A (″)
A54(J54)-A (R-CRC)
A55(J55)-A (″)
A56(J56)-A (R-ACC)
A58(J58)-A (R-ASA)
A64(J64)-A (R-BAA2)
A65(J65)-A (R-ASA)
A68(J68)-A (A-PWD1)

A50(J50)-C (R-VAP)
A51(J51)-C (R-RGC)
A52(J52)-C (R-SHHC)
A53(J53)-C (″)
A1 A54(J54)-C (R-CRC)
″ ″ -E (″)
A55(J55)-C (″)
″ ″ -E (″)
A56(J56)-B (R-ACC)
A58(J58)-C (R-ASA)
A68(J68)-C (A-PWD1)

+24V →

A1A21(J21)-D (R-PSC)
A24(J24)-A (R-PSFL)
A25(J25)-L (R-IRDA)
A26(J26)-L (″)
A1A49(J49)-X (R-RDC2)
A1A58(J58)-D (R-ASA)
A59(J59)-M (R-AGC2)

A60(J60)-K (A-IOP2)
A62(J62)-K (A-IACA)
A63(J63)-D (R-RRC)
A64(J64)-D (R-BAA2)
A65(J65)-D (R-ASA)
A66(J66)-A (R-CSC1)
A67(J67)-A (R-CSC2)

−24V →

A1A21(J21)-E (R-PSC)
A24(J24)-C (R-PSFL)
A25(J25)-C (R-IRDA)
A26(J26)-C (″)
A1 A58(J58)-E (R-ASA)
A59(J59)-W (R-AGC2)
A60(J60)-L (A-IOP2)

A62(J62)-Z (A-IACA)
A63(J63)-E (R-RRC)
A64(J64)-E (R-BAA2)
A65(J65)-E (R-ASA)
A66(J66)-C (R-CSC1)
A67(J67)-C (R-CSC1)

+6V →
(論)

A1 A30(J30)-A (H-2AD6)
A31(J31)-A (H-BCT1)
A32(J32)-A (″)
A33(J33)-A (″)
A34(J34)-A (H-PDC3)
A35(J35)-A (H-PAC3)
A36(J36)-A (H-2GR3)

A1A37(J37)-A (H-3AD4)
A38(J38)-A (″)
A39(J39)-A (H-2AD6)
A41(J41)-A (H-2ND6)
A42(J42)-A (″)
A43(J43)-A (H-1ST8)
A57(J57)-A (H-PWC1)

−6V →
(論)

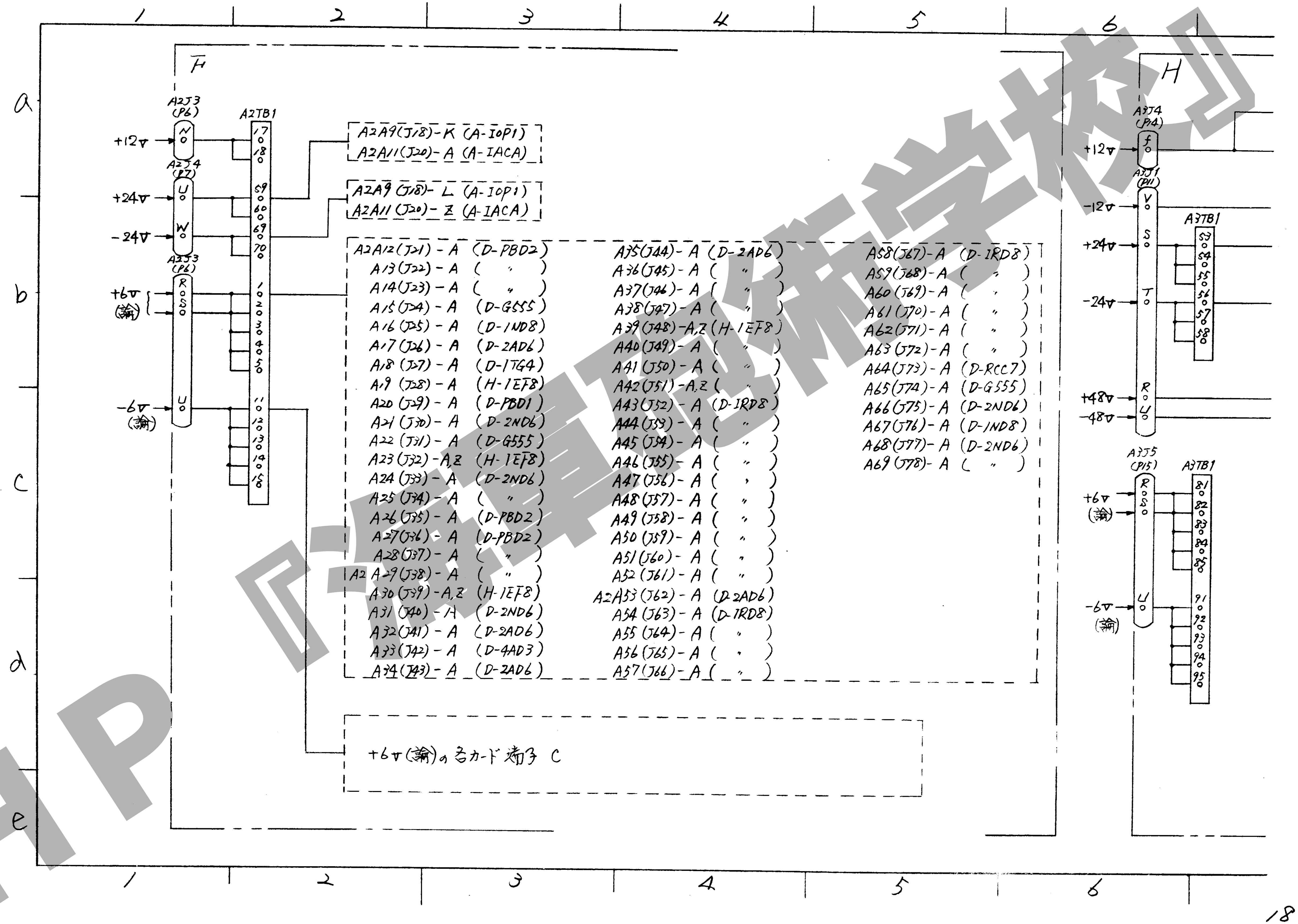
A1A30(J30)-C (H-2AD6)
A31(J31)-C (H-BCT1)
A32(J32)-C (″)
A33(J33)-C (″)
A34(J34)-C (H-PDC3)
A35(J35)-C (H-PAC3)
A36(J36)-C (H-2GR3)
A37(J37)-C (H-3AD4)

A1A38(J38)-C (H-3AD4)
A39(J39)-C (H-2AD6)
A40(J40)-C (H-1BF8)
A41(J41)-C (H-2ND6)
A42(J42)-C (″)
A43(J43)-C (H-1ST8)
A57(J57)-C (H-PWC1)

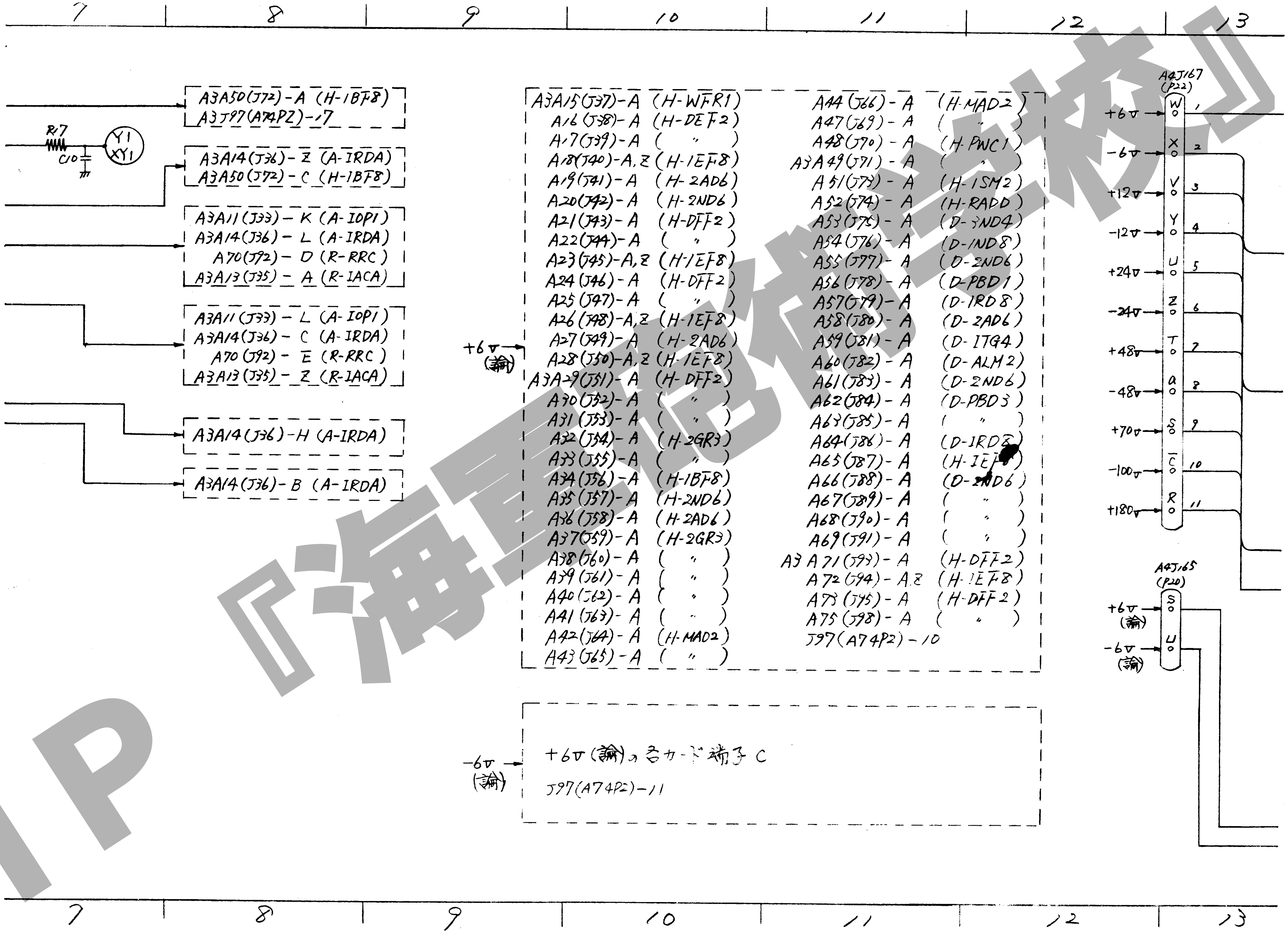
a
b
c
d
e

測的盤(指示部)
直流電源系統図(1/3)
F022202

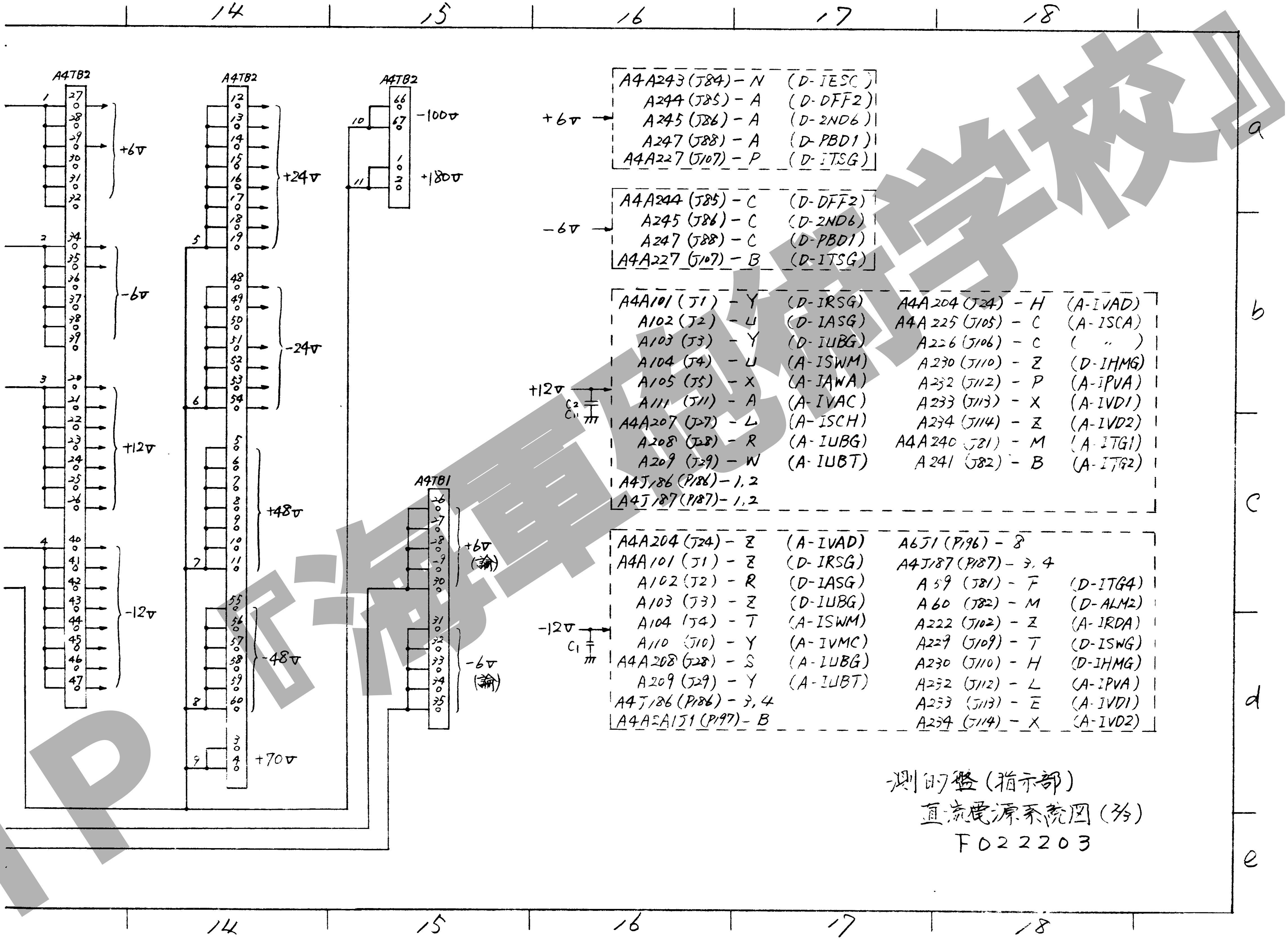
14 | 15 | 16 | 17 | 18



F
H
A2J3 (P6)
A2TB1
A2J4 (P7)
A3J3 (P6)
+12v
+24v
-24v
+6v (論)
-6v (論)
A2A9(J18)-K (A-IOP1)
A2A11(J20)-A (A-IACA)
A2A9 (J18)- L (A-IOP1)
A2A11 (J20)- Z (A-IACA)
A2A12(J21) - A (D-PBD2)
A13(J22) - A (〃)
A14(J23) - A (〃)
A15(J24) - A (D-G555)
A16(J25) - A (D-1ND8)
A17(J26) - A (D-2AD6)
A18(J27) - A (D-1TG4)
A19(J28) - A (H-1EF8)
A20(J29) - A (D-PBD1)
A21(J30) - A (D-2ND6)
A22(J31) - A (D-G555)
A23(J32) - A,Z (H-1EF8)
A24(J33) - A (D-2ND6)
A25(J34) - A (〃)
A26(J35) - A (D-PBD2)
A27(J36) - A (D-PBD2)
A28(J37) - A (〃)
A2 A29(J38) - A (〃)
A30(J39) - A,Z (H-1EF8)
A31(J40) - A (D-2ND6)
A32(J41) - A (D-2AD6)
A33(J42) - A (D-4AD3)
A34(J43) - A (D-2AD6)
A35(J44) - A (D-2AD6)
A36(J45) - A (〃)
A37(J46) - A (〃)
A38(J47) - A (〃)
A39(J48) - A,Z (H-1EF8)
A40(J49) - A (〃)
A41(J50) - A (〃)
A42(J51) - A,Z (〃)
A43(J52) - A (D-IRD8)
A44(J53) - A (〃)
A45(J54) - A (〃)
A46(J55) - A (〃)
A47(J56) - A (〃)
A48(J57) - A (〃)
A49(J58) - A (〃)
A50(J59) - A (〃)
A51(J60) - A (〃)
A52(J61) - A (〃)
A2A53(J62) - A (D-2AD6)
A54(J63) - A (D-IRD8)
A55(J64) - A (〃)
A56(J65) - A (〃)
A57(J66) - A (〃)
A58(J67) - A (D-IRD8)
A59(J68) - A (〃)
A60(J69) - A (〃)
A61(J70) - A (〃)
A62(J71) - A (〃)
A63(J72) - A (〃)
A64(J73) - A (D-RCC7)
A65(J74) - A (D-G555)
A66(J75) - A (D-2ND6)
A67(J76) - A (D-1ND8)
A68(J77) - A (D-2ND6)
A69(J78) - A (〃)
+6v(論)の各カード端子 C
A3J4 (P14)
A3J1 (P11)
A3TB1
-12v
+48v
-48v
A3J5 (P15)


7
8
9
10
11
12
13
R7
C10
Y1
XY1
A3A50(J72)-A (H-1BF8)
A3J97(A74PZ)-17
A3A14(J36)-Z (A-IRDA)
A3A50(J72)-C (H-1BF8)
A3A11(J33)-K (A-IOP1)
A3A14(J36)-L (A-IRDA)
A70(J92)-D (R-RRC)
A3A13(J35)-A (R-IACA)
A3A11(J33)-L (A-IOP1)
A3A14(J36)-C (A-IRDA)
A70(J92)-E (R-RRC)
A3A13(J35)-Z (R-IACA)
A3A14(J36)-H (A-IRDA)
A3A14(J36)-B (A-IRDA)
+6v (論)
A3A15(J37)-A (H-WFR1)
A16(J38)-A (H-DEF2)
A17(J39)-A (〃)
A18(J40)-A, Z (H-1EF8)
A19(J41)-A (H-2AD6)
A20(J42)-A (H-2ND6)
A21(J43)-A (H-DFF2)
A22(J44)-A (〃)
A23(J45)-A, Z (H-1EF8)
A24(J46)-A (H-DFF2)
A25(J47)-A (〃)
A26(J48)-A, Z (H-1EF8)
A27(J49)-A (H-2AD6)
A28(J50)-A, Z (H-1EF8)
A3A29(J51)-A (H-DFF2)
A30(J52)-A (〃)
A31(J53)-A (〃)
A32(J54)-A (H-2GR3)
A33(J55)-A (〃)
A34(J56)-A (H-1BF8)
A35(J57)-A (H-2ND6)
A36(J58)-A (H-2AD6)
A37(J59)-A (H-2GR3)
A38(J60)-A (〃)
A39(J61)-A (〃)
A40(J62)-A (〃)
A41(J63)-A (〃)
A42(J64)-A (H-MAD2)
A43(J65)-A (〃)
A44(J66)-A (H-MAD2)
A47(J69)-A (〃)
A48(J70)-A (H-PWC1)
A3A49(J71)-A (〃)
A51(J73)-A (H-1SM2)
A52(J74)-A (H-RADD)
A53(J75)-A (D-3ND4)
A54(J76)-A (D-1ND8)
A55(J77)-A (D-2ND6)
A56(J78)-A (D-PBD1)
A57(J79)-A (D-1RD8)
A58(J80)-A (D-2AD6)
A59(J81)-A (D-ITG4)
A60(J82)-A (D-ALM2)
A61(J83)-A (D-2ND6)
A62(J84)-A (D-PBD3)
A63(J85)-A (〃)
A64(J86)-A (D-1RD8)
A65(J87)-A (H-1EF8)
A66(J88)-A (D-2ND6)
A67(J89)-A (〃)
A68(J90)-A (〃)
A69(J91)-A (〃)
A3A71(J93)-A (H-DFF2)
A72(J94)-A, Z (H-1EF8)
A73(J95)-A (H-DFF2)
A75(J98)-A (〃)
J97(A74P2)-10
-6v (論)
+6v(論)の各カード端子 C
J97(A74P2)-11
A4J167 (P22)
+6v W 1
-6v X 2
+12v V 3
-12v Y 4
+24v U 5
-24v Z 6
+48v T 7
-48v a 8
+70v S 9
-100v C 10
+180v R 11
A4J165 (P20)
+6v (論) S
-6v (論) U

HP『海軍電信学校』



+6v →

A4A243 (J84)	N	(D-IESC)
A244 (J85)	A	(D-DFF2)
A245 (J86)	A	(D-2ND6)
A247 (J88)	A	(D-PBD1)
A4A227 (J107)	P	(D-ITSG)

-6v →

A4A244 (J85)	C	(D-DFF2)
A245 (J86)	C	(D-2ND6)
A247 (J88)	C	(D-PBD1)
A4A227 (J107)	B	(D-ITSG)

+12v → (C2, C1)

A4A101 (J1)	Y	(D-IRSG)
A102 (J2)	U	(D-IASG)
A103 (J3)	Y	(D-IUBG)
A104 (J4)	U	(A-ISWM)
A105 (J5)	X	(A-IAWA)
A111 (J11)	A	(A-IVAC)
A4A207 (J27)	L	(A-ISCH)
A208 (J28)	R	(A-IUBG)
A209 (J29)	W	(A-IUBT)
A4J186 (P186)	1, 2	
A4J187 (P187)	1, 2	
A4A204 (J24)	H	(A-IVAD)
A4A225 (J105)	C	(A-ISCA)
A226 (J106)	C	(〃)
A230 (J110)	Z	(D-IHMG)
A232 (J112)	P	(A-IPVA)
A233 (J113)	X	(A-IVD1)
A234 (J114)	Z	(A-IVD2)
A4A240 (J81)	M	(A-ITG1)
A241 (J82)	B	(A-ITG2)

-12v → (C1)

A4A204 (J24)	Z	(A-IVAD)
A4A101 (J1)	Z	(D-IRSG)
A102 (J2)	R	(D-IASG)
A103 (J3)	Z	(D-IUBG)
A104 (J4)	T	(A-ISWM)
A110 (J10)	Y	(A-IVMC)
A4A208 (J28)	S	(A-IUBG)
A209 (J29)	Y	(A-IUBT)
A4J186 (P186)	3, 4	
A4A2A1J1 (P197)	B	
A6J1 (P196)	8	
A4J187 (P187)	3, 4	
A59 (J81)	F	(D-ITG4)
A60 (J82)	M	(D-ALM2)
A222 (J102)	Z	(A-IRDA)
A229 (J109)	T	(D-ISWG)
A230 (J110)	H	(D-IHMG)
A232 (J112)	L	(A-IPVA)
A233 (J113)	E	(A-IVD1)
A234 (J114)	X	(A-IVD2)

測的盤（指示部）
直流電源系統図（2/3）
F022203

HP『海軍砲術学校』

+24V (C7)

A4A201(J21)-X (A-ISGG)
A202(J22)-W (A-IDFC)
A203(J23)-W (〃)
A205(J25)-J (A-ISPG)
A206(J26)-J (〃)
A207(J27)-S (A-ISCH)
A4A110(J10)-X (A-IVMC)
A4A2A3J1(P199)-B
A2A4J1(P200)-B
A4J186 (P186)-46
A4A2A1J1(P197)-Z
A2A2J1(P198)-E
A6J1(P195)-6
A4A241(J82)-N (A-ITG2)
A243(J84)-X (D-IESC)
A4A222(J102)-L (A-IRDA)
A224(J104)-Z (A-IFLT)
A225(J105)-M (A-ISCA)
A226(J106)-M (〃)
A229(J109)-P (D-ISWG)
A232(J112)-N (A-IPVA)
R25-3
A4J187(P187)-46

-24V (C8)

A4A105(J5)-Y (A-ISWA)
A111(J11)-B (A-IVAC)
A4A205(J25)-L (A-ISPG)
A206(J26)-L (〃)
A207(J27)-X (A-ISCH)
A208(J28)-T (A-IUBG)
A4A201(J21)-Y (A-ISGG)
A4A222(J102)-C (A-IRDA)
A224(J104)-A (A-IFLT)
A225(J105)-S (A-ISCA)
A226(J106)-S (A-ISCA)
A228(J108)-P (D-ITSO)
A229(J109)-K (D-ISWG)
A230(J110)-K (D-IHMG)
A232(J112)-M (A-IPVA)
R25-1
A4A2A1J1(P197)-X
A2A2J1(P198)-Y
A4A2A3J1(P199)-Z
A2A4J1(P200)-Z

+48V (C10)

A4A104(J4)-V (A-ISWM)
A111(J11)-Z (A-IVAC)
A4A205(J25)-C (A-ISPG)
A206(J26)-C (〃)
A4A240(J81)-E (A-ITG1)
A4A221(J101)-X (A-ISWG)
A222(J102)-H (A-IRDA)
A4A5J2(P194)-20
A4A2A1J1(P197)-A

-48V (C9)

A4A201(J21)-Z (A-ISGG)
A202(J22)-S (A-IDFC)
A203(J23)-S (〃)
A4A205(J25)-A (A-ISPG)
A206(J26)-A (〃)
A207(J27)-Z (A-ISCH)
A4A221(J101)-E (A-ISWG)
A222(J102)-B (H-IRDA)
A225(J105)-Y (A-ISCA)
A226(J106)-Y (〃)

+70V

A4A6J1(P195)-5

-100V

R11-3 (焦点)
A4A2A2J1(P198)-D

+180V (C3, C4)

A4A105(J5)-Z (A-ISWA)
R13-3 (A/R ASTIG)

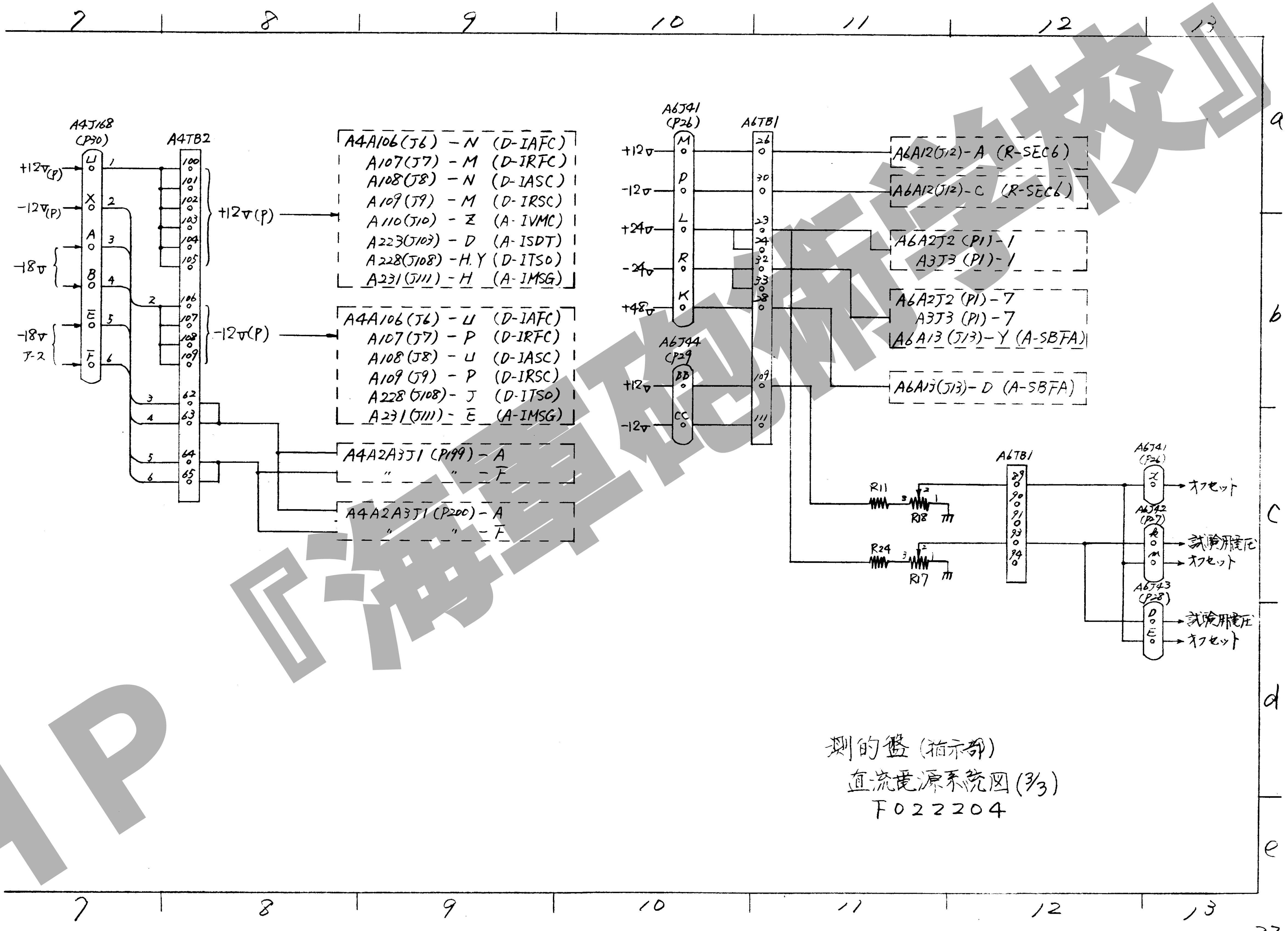
+6V (論)

A4A301(J121)-A (D-G555)
A302(J122)-A (D-2ND6)
A303(J123)-A (D-PBD1)
A304(J124)-A (D-1RD6)
A305(J125)-A (D-1ND8)
A306(J126)-A (D-PBD1)
A307(J127)-A (D-2AD6)
A308(J128)-A, Z (H-1EF8)
A309(J129)-A (D-2ND6)
A310(J130)-A (D-1ND8)
A311(J131)-A (D-2ND6)
A312(J132)-A (D-1RD8)
A313(J133)-A (D-PBD1)
A314(J134)-A (D-1RD8)
A315(J135)-A (D-G555)
A316(J136)-A (D-2ND6)
A317(J137)-A (D-PBD2)
A318(J138)-A (〃)
A319(J139)-A (D-2AD6)
A320(J140)-A, Z (H-1EF8)
A321(J141)-A (D-2ND6)
A322(J142)-A (D-1TG4)
A323(J143)-A (D-ETC1)
A324(J144)-A (D-PBD2)
A325(J145)-A (〃)
A326(J146)-A (〃)
A327(J147)-A (〃)
A328(J148)-A (D-G555)
A329(J149)-A (〃)
A330(J150)-A (D-1TG4)
A331(J151)-A (D-1ND8)
A332(J152)-A (D-2ND6)
A333(J153)-A (〃)
A334(J154)-A (〃)
A335(J155)-A, Z (H-1EF8)
A336(J156)-A, Z (〃)
A337(J157)-A (D-1RD8)
A338(J158)-A (〃)
A339(J159)-A (D-PBD1)
A340(J160)-A (D-2ND6)

-6V (論)

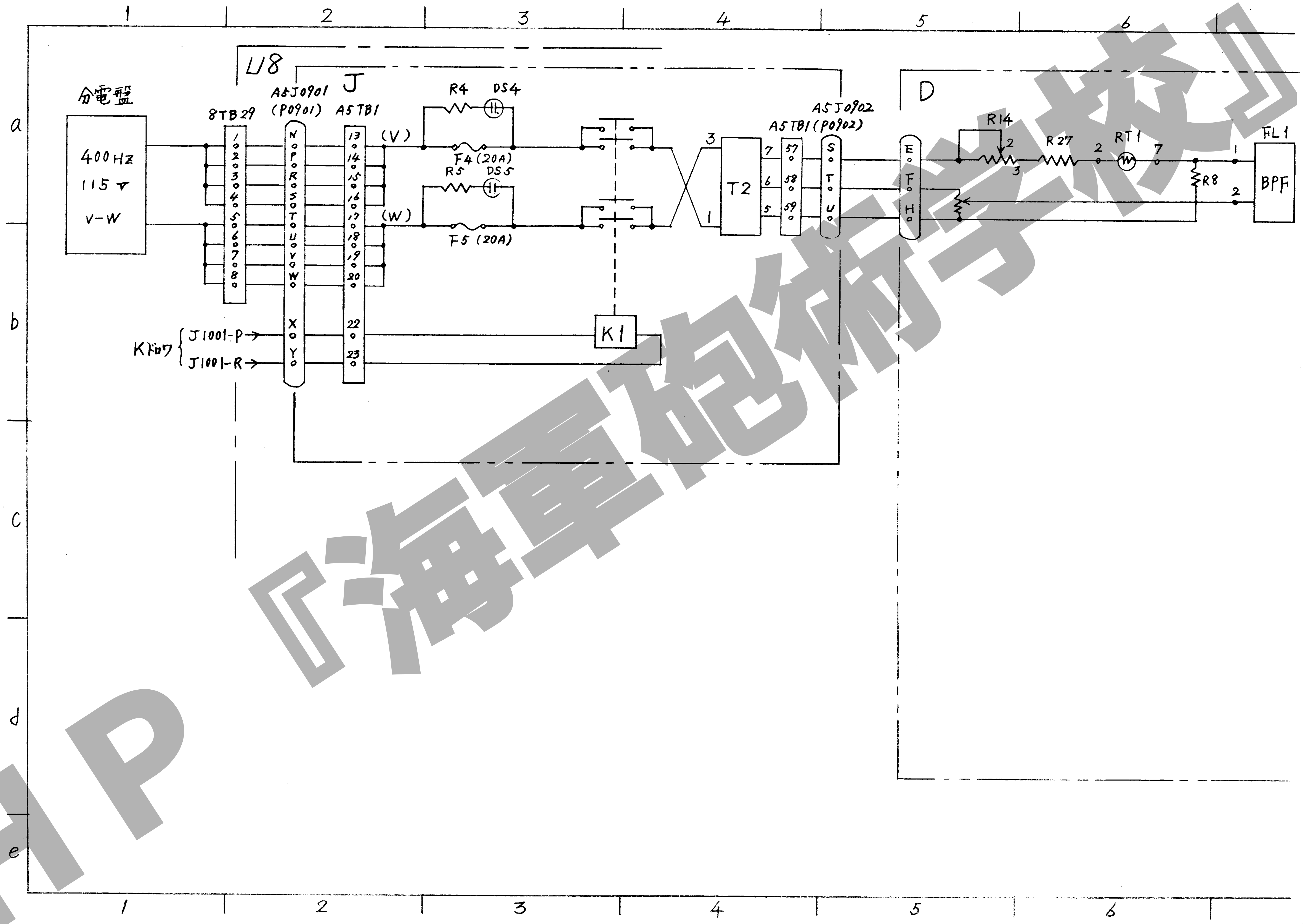
+6V(論)の各カード端子Cへ

HP『海軍砲術学校』

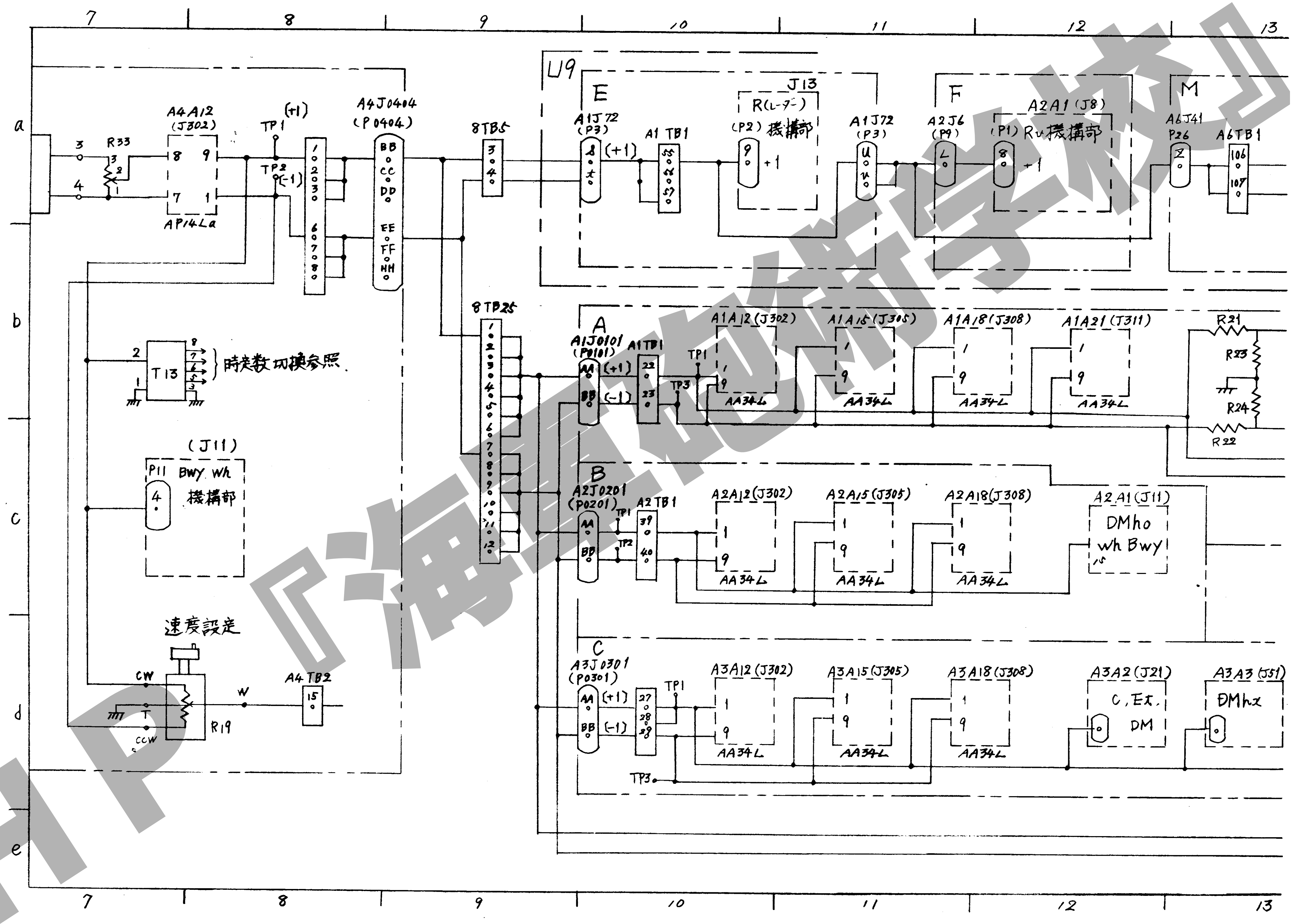


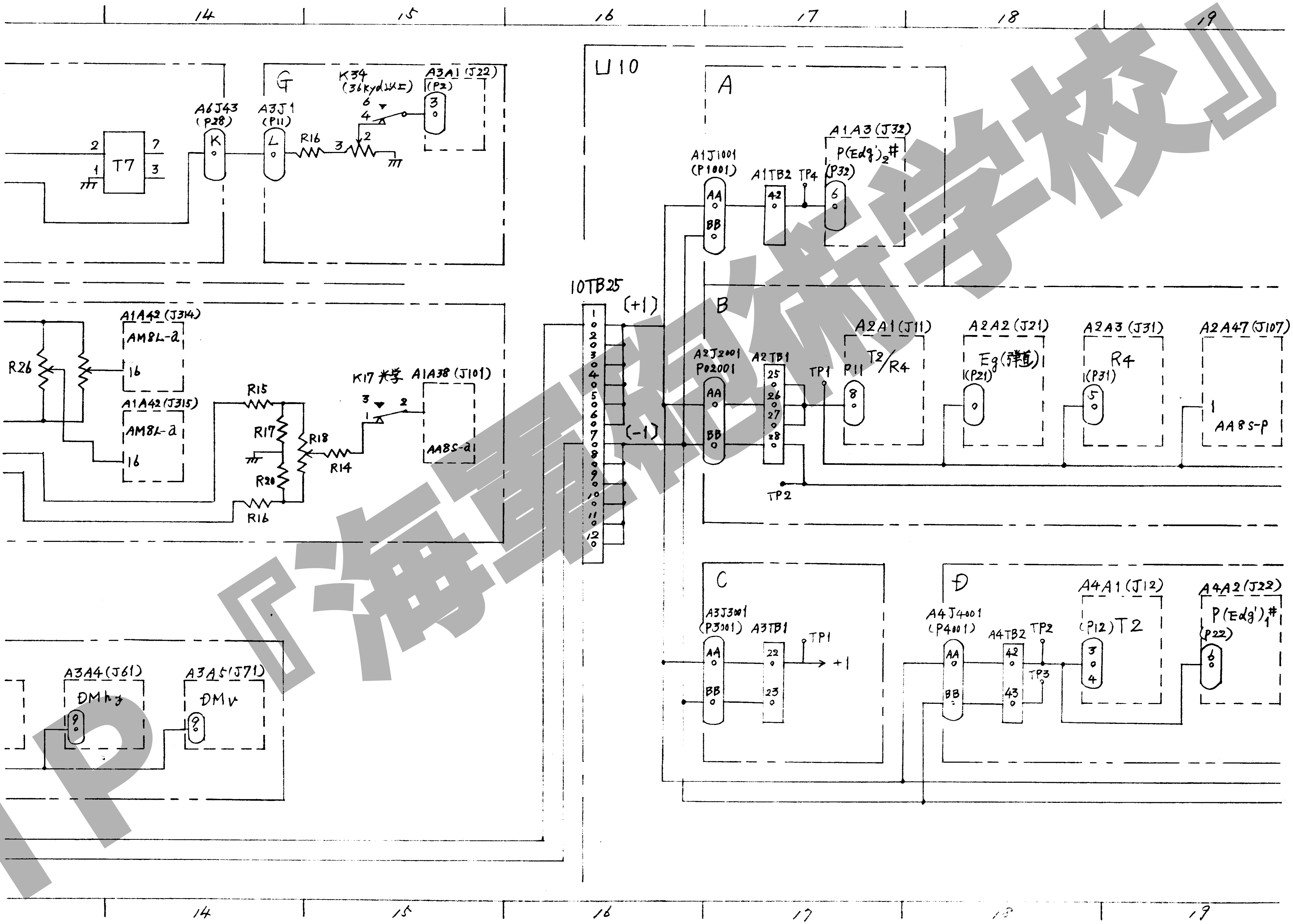
測的盤(指示部)
直流電源系統図(3/3)
F022204

HP『海軍砲術学校』

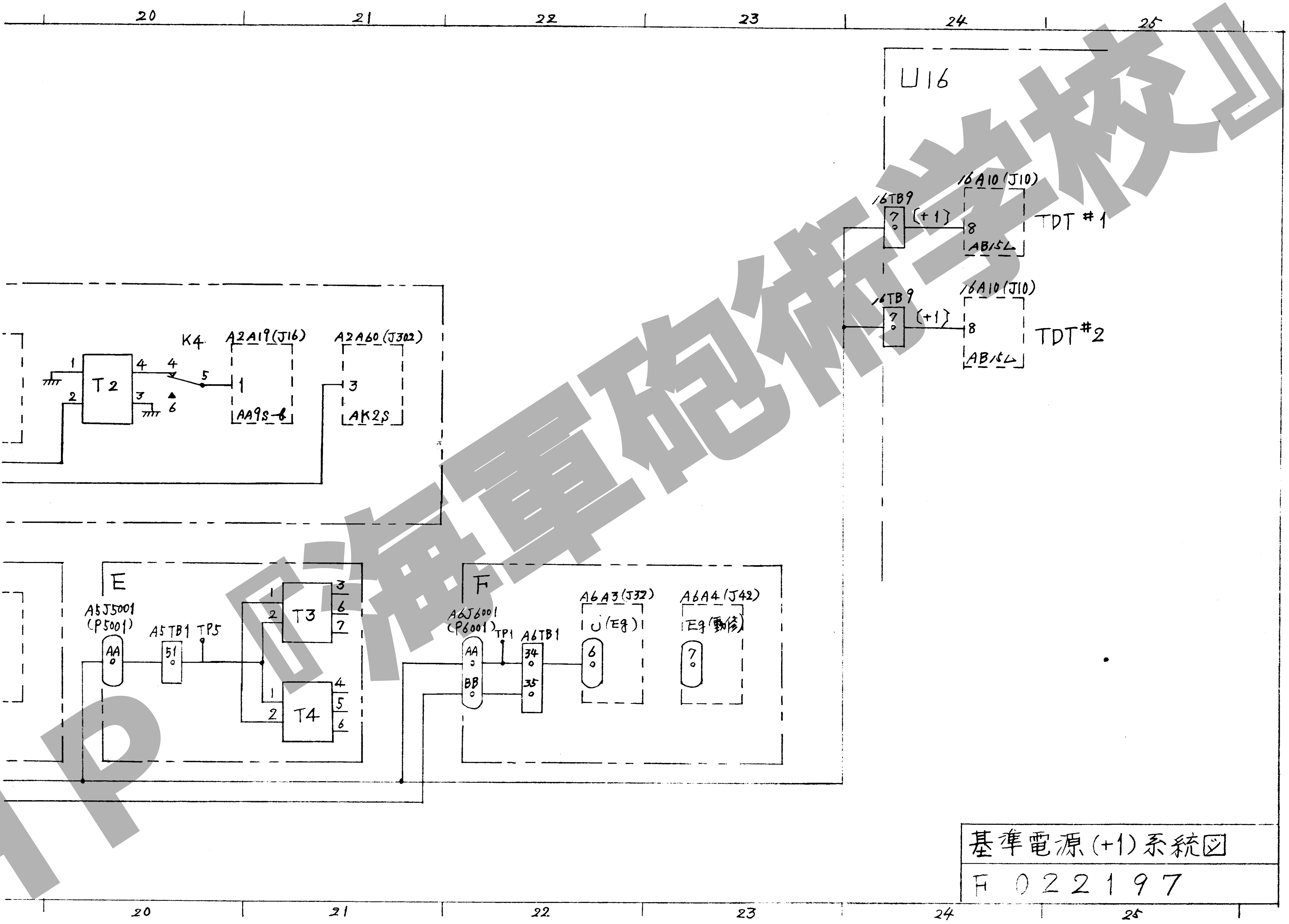


分電盤
400 Hz
115 V
V-W
U8
J
8TB29
A5J0901
(P0901)
A5TB1
(V)
(W)
R4
DS4
F4 (20A)
R5
DS5
F5 (20A)
K1
Kドロワ
J1001-P
J1001-R
T2
A5TB1 (P0902)
A5J0902
D
R14
R27
RT1
R8
FL1
BPF


A4A12 (J302)
AP14La
R33
TP1 (+1)
TP2 (-1)
A4J0404 (P0404)
8TB5
8TB25
T13
時定数切換参照
(J11)
P11 BWY Wh 機構部
速度設定
CW
T
CCW
W
R19
A4TB2
U9
E
A1J72 (P3)
A1 TB1
J13
R(レーダー)
(P2) 機構部
F
A2J6 (P9)
A2A1 (J8)
(P1) Rv 機構部
M
A6J41
P26
A6TB1
A
A1J0101 (P0101)
A1TB1
TP3
A1A12 (J302)
A1A15 (J305)
A1A18 (J308)
A1A21 (J311)
AA34L
R21
R22
R23
R24
B
A2J0201 (P0201)
A2TB1
A2A12 (J302)
A2A15 (J305)
A2A18 (J308)
A2A1 (J11)
DMho wh Bwy
C
A3J0301 (P0301)
A3A12 (J302)
A3A15 (J305)
A3A18 (J308)
A3A2 (J21)
C, Ex. DM
A3A3 (J51)
DMhx



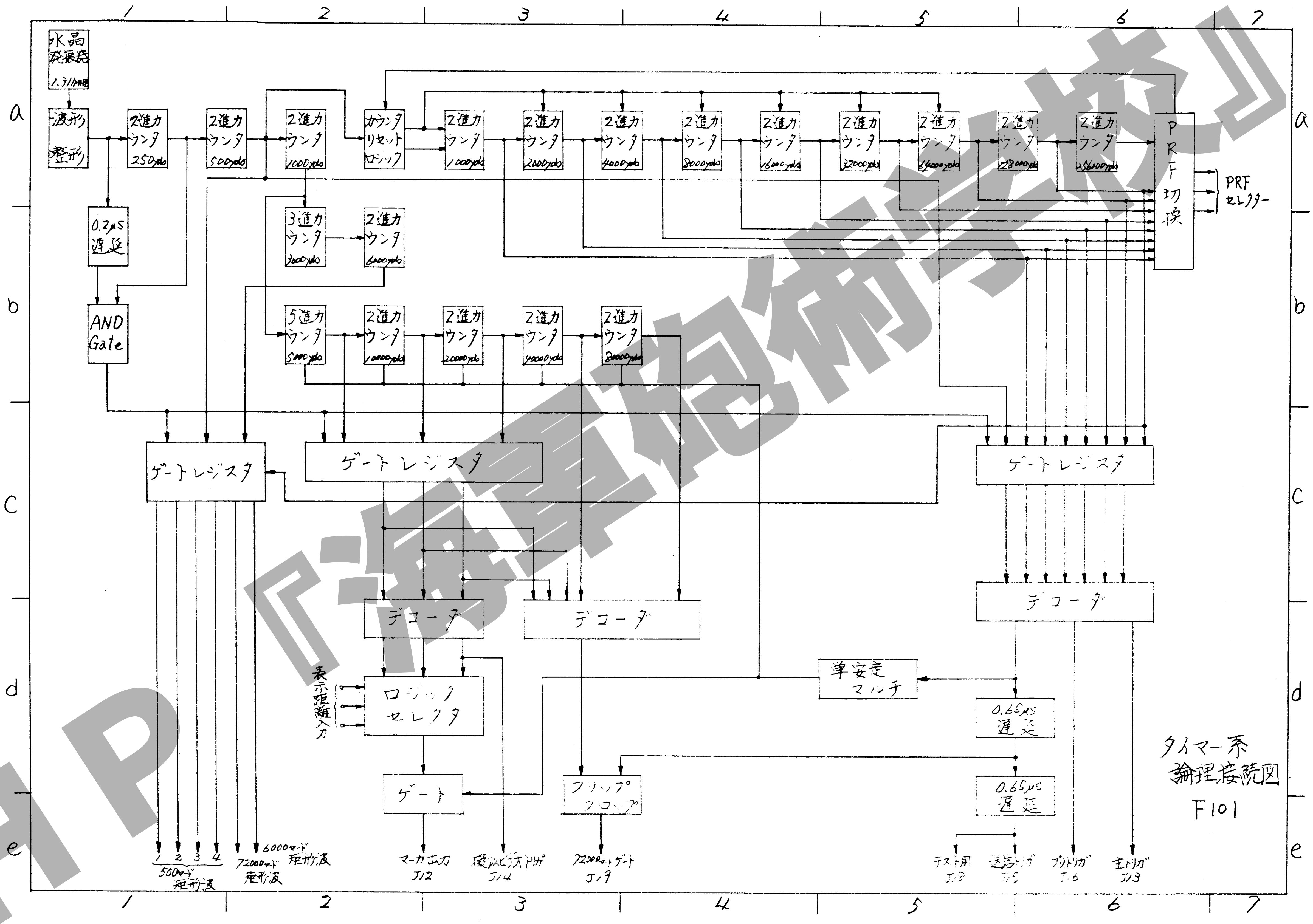
14
15
16
17
18
19
T7
A6J43
(P28)
K
A3J1
(P11)
L
G
R16
K34
(36kyd以上)
A3A1 (J22)
(P2)
R26
A1A42 (J314)
AM8L-a
16
A1A42 (J315)
AM8L-a
16
R15
R17
R18
R20
R16
R14
K17 光学
A1A38 (J101)
AA8S-a
A3A4 (J61)
DMhy
A3A5 (J71)
DMv
U10
10TB25
(+1)
(−1)
A
A1J1001
(P1001)
AA
BB
A1TB2
TP4
A1A3 (J32)
P(Edg')₂#
(P32)
B
A2J2001
P02001
A2TB1
TP1
TP2
A2A1 (J11)
P11
T2/R4
A2A2 (J21)
Eg(弾道)
(P21)
A2A3 (J31)
R4
(P31)
A2A47 (J107)
AA8S-P
C
A3J3001
(P3001)
A3TB1
+1
D
A4J4001
(P4001)
A4TB2
TP2
TP3
A4A1 (J12)
(P12) T2
A4A2 (J22)
P(Edg')₁#
(P22)



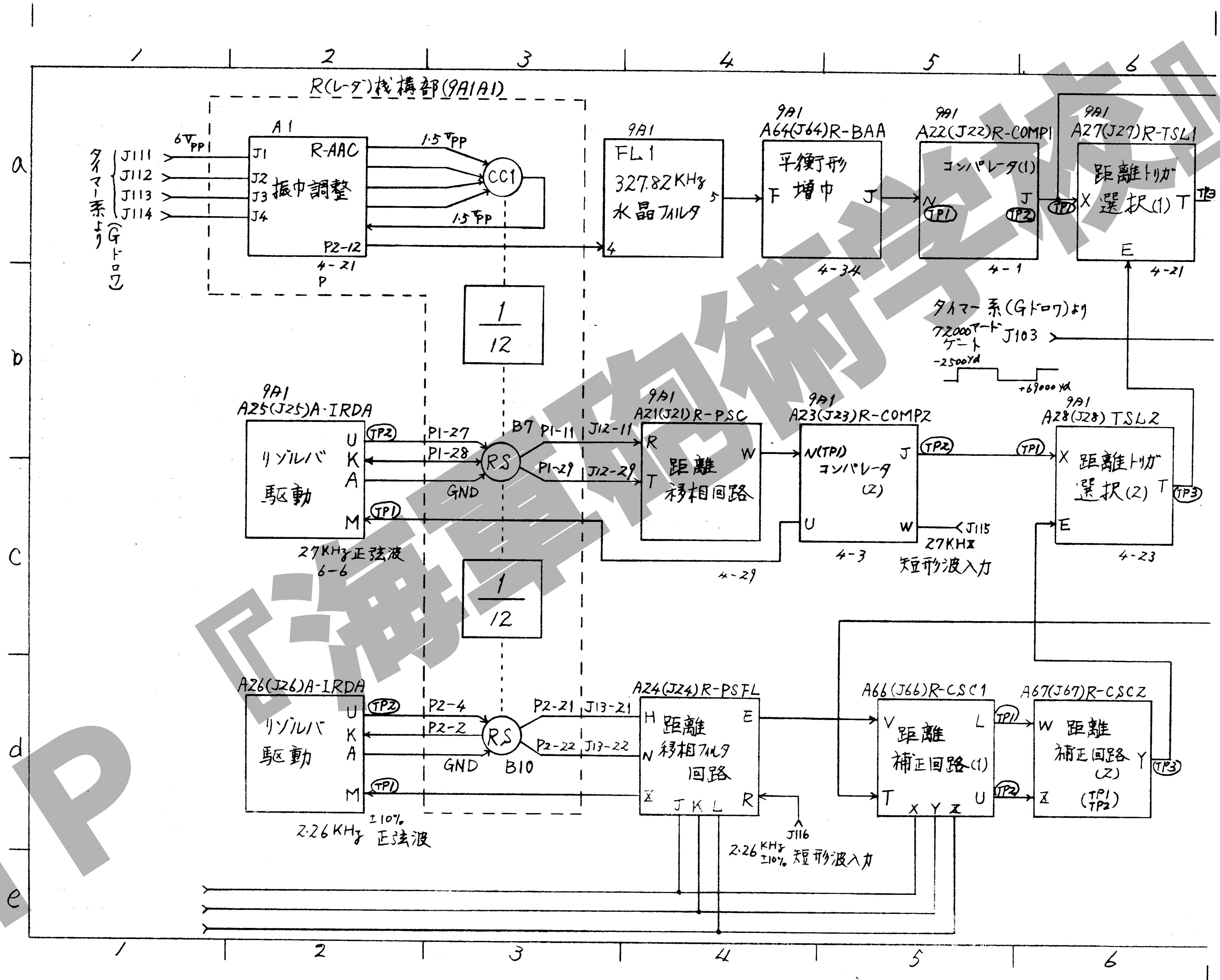
基準電源(+1)系統図

F 022197

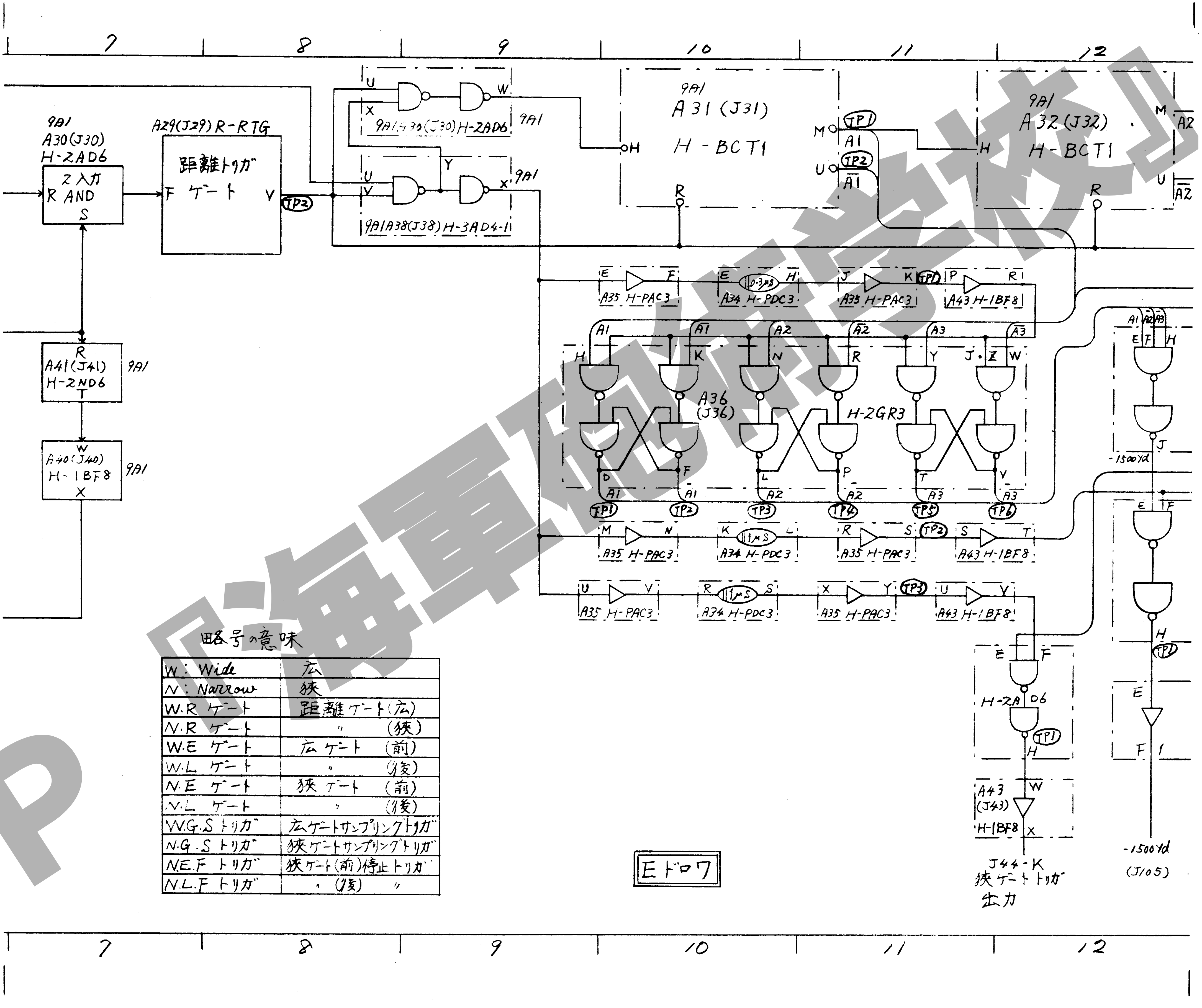
HP『海軍砲術学校』


水晶発振器
波形整形
2進カウンタ 250yds
2進カウンタ 500yds
2進カウンタ 1000yds
カウンタリセットロジック
2進カウンタ 1000yds
2進カウンタ 2000yds
2進カウンタ 4000yds
2進カウンタ 8000yds
2進カウンタ 16000yds
2進カウンタ 32000yds
2進カウンタ 64000yds
2進カウンタ 128000yds
2進カウンタ 256000yds
PRF切換
PRFセレクター
0.2μs遅延
AND Gate
3進カウンタ 3000yds
2進カウンタ 6000yds
5進カウンタ 5000yds
2進カウンタ 10000yds
2進カウンタ 20000yds
2進カウンタ 40000yds
2進カウンタ 80000yds
ゲートレジスタ
ゲートレジスタ
ゲートレジスタ
デコーダ
デコーダ
デコーダ
表示距離入力
ロジックセレクタ
単安定マルチ
0.65μs遅延
0.65μs遅延
ゲート
フリップフロップ
1 2 3 4
500ヤード矩形波
72000ヤード矩形波
6000ヤード矩形波
マーカ出力 J12
J14
72000ヤードゲート J19
テスト用
送信トリガ
プリトリガ J16
主トリガ J13
タイマー系
論理接続図
F101

HP『海軍砲術学校』


R(レーダ)機構部(9A1A1)
タイマー系より(Gドロワ)
J111
J112
J113
J114
6V PP
A1
R-AAC
J1
J2
J3
J4
振巾調整
P2-12
4-21
P
1.5V PP
CC1
1.5V PP
9A1
FL1
327.82KHz
水晶フィルタ
5
4
9A1
A64(J64)R-BAA
平衡形
F 増巾 J
4-34
9A1
A22(J22)R-COMP1
コンパレータ(1)
N
TP1
J
TP2
4-1
9A1
A27(J27)R-TSL1
距離トリガ
X 選択(1) T
TP1
TP3
E
4-21
1/12
タイマー系(Gドロワ)より
72000ヤード
ゲート
J103
-2500Yd
+69000Yd
9A1
A25(J25)A-IRDA
リゾルバ
駆動
U
K
A
M
TP2
TP1
P1-27
P1-28
GND
B7
RS
P1-11
P1-29
J12-11
J12-29
27KHz正弦波
6-6
9A1
A21(J21)R-PSC
R
T
W
距離
移相回路
4-29
9A1
A23(J23)R-COMP2
N(TP1)
コンパレータ
(2)
J
TP2
U
W
J115
27KHz
短形波入力
4-3
9A1
A28(J28)TSL2
TP1
X
距離トリガ
選択(2)
T
TP3
E
4-23
1/12
A26(J26)A-IRDA
リゾルバ
駆動
U
K
A
M
TP2
TP1
P2-4
P2-2
GND
RS
B10
P2-21
P2-22
J13-21
J13-22
2.26KHz ±10% 正弦波
A24(J24)R-PSFL
H
N
距離
移相フィルタ
回路
E
Z
J K L
R
J116
2.26KHz ±10% 短形波入力
A66(J66)R-CSC1
V
距離
補正回路(1)
L
TP1
T
X Y Z
U
TP2
A67(J67)R-CSC2
W
距離
補正回路
(2)
Y
TP3
Z
(TP1 TP2)
a
b
c
d
e
1
2
3
4
5
6

HP『海軍砲術学校』

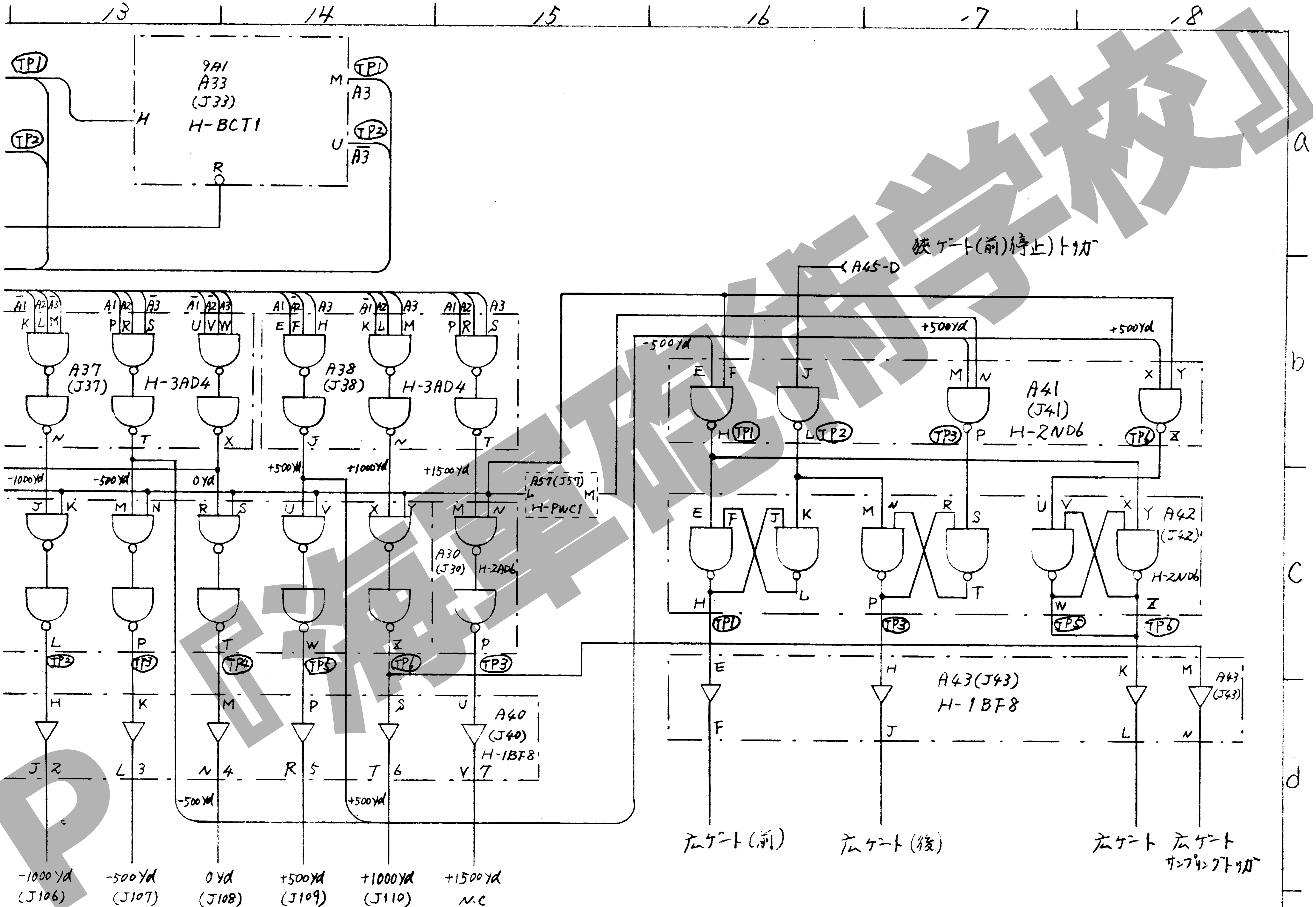


略号の意味

W : Wide	広
N : Narrow	狭
W.R ゲート	距離ゲート(広)
N.R ゲート	〃 (狭)
W.E ゲート	広ゲート (前)
W.L ゲート	〃 (後)
N.E ゲート	狭ゲート (前)
N.L ゲート	〃 (後)
W.G.S トリガ	広ゲートサンプリングトリガ
N.G.S トリガ	狭ゲートサンプリングトリガ
N.E.F トリガ	狭ゲート(前)停止トリガ
N.L.F トリガ	〃 (後) 〃

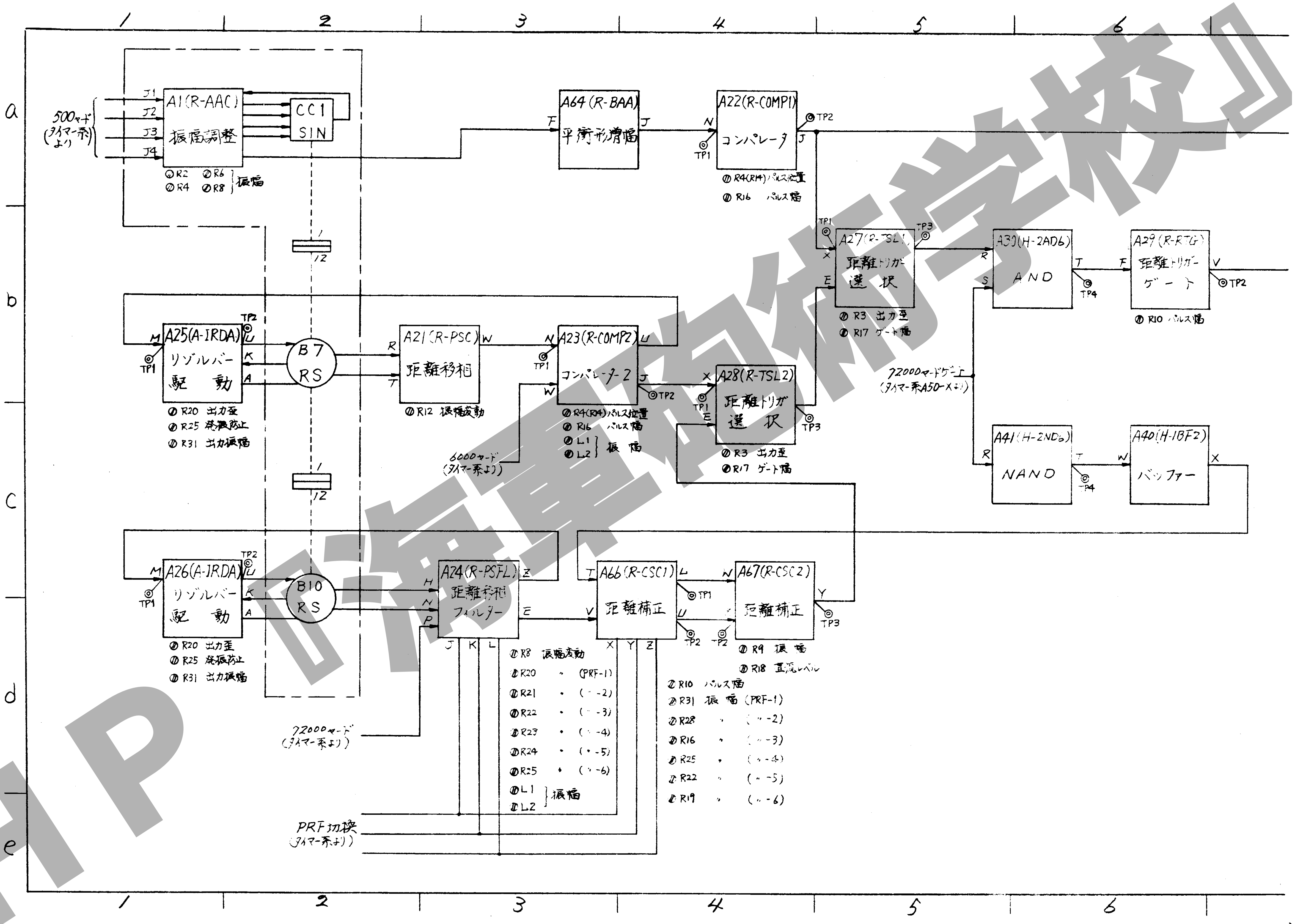
Eドロワ

『海軍砲術学校』HP

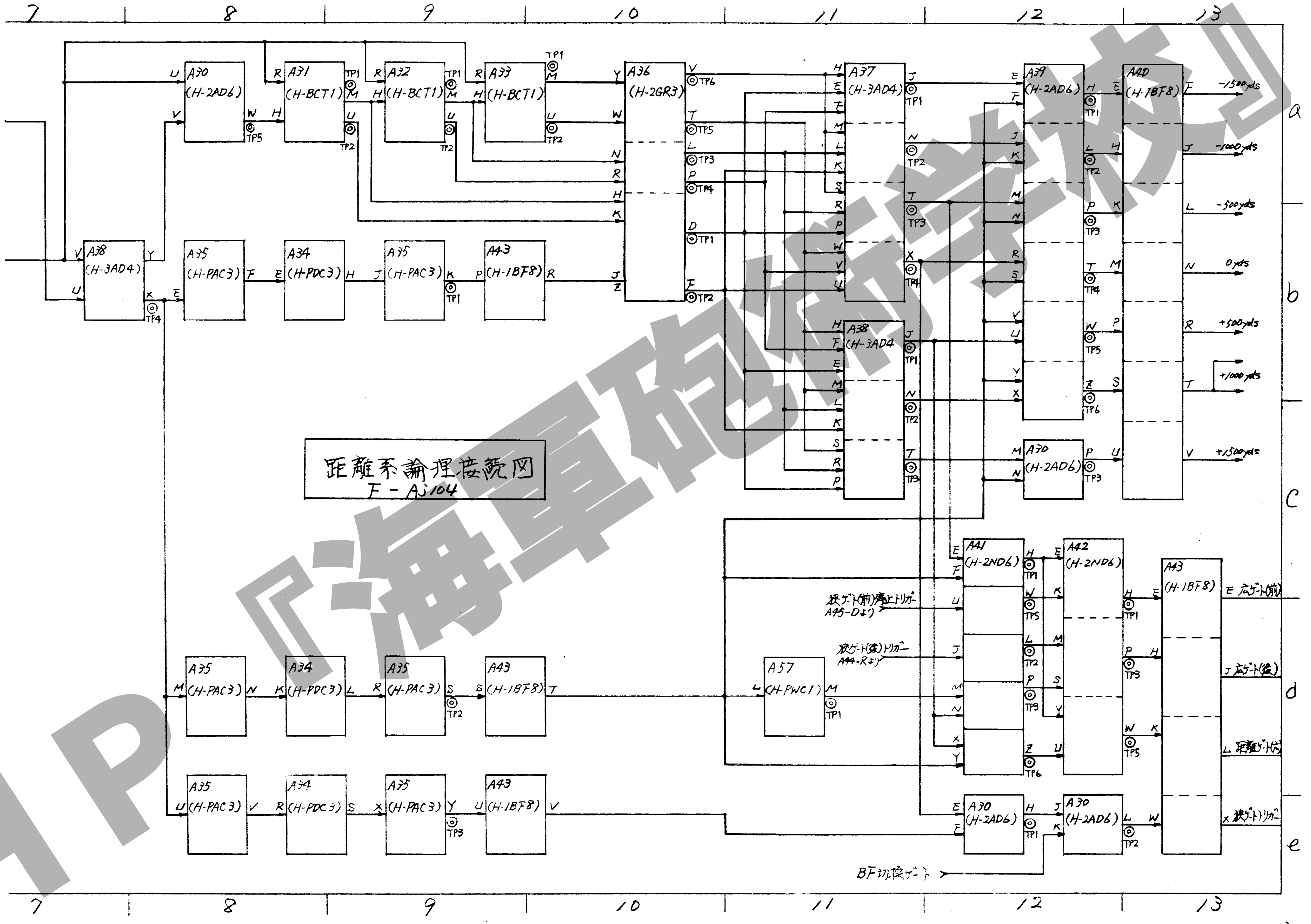


距離系論理接続図	
付図 2-8-3-15	F015009

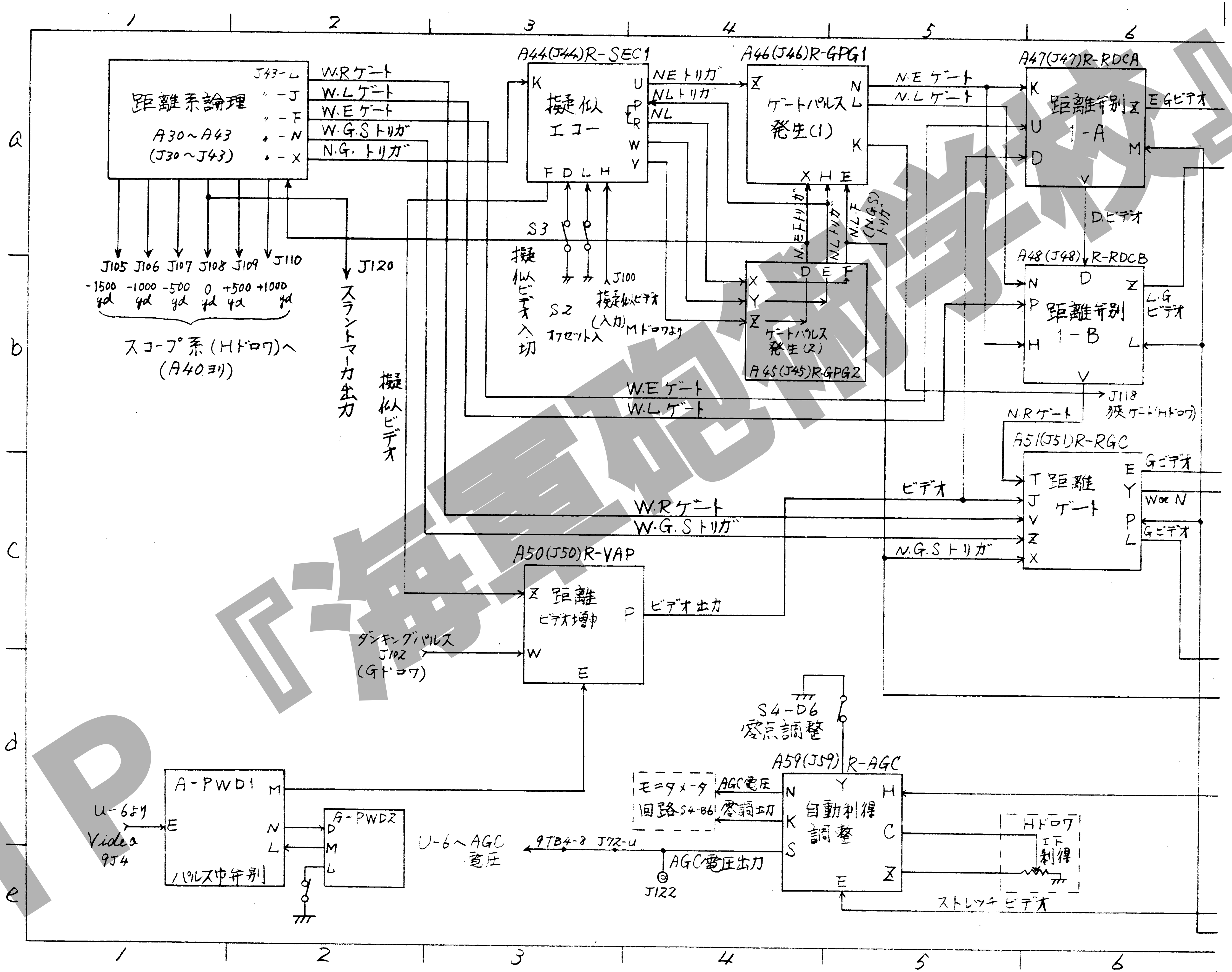
HP『海軍砲術学校』



1
2
3
4
5
6
a
b
c
d
e
500ヤード (タイマー系より)
J1
J2
J3
J4
A1(R-AAC)
振幅調整
CC1
SIN
R2 R6
R4 R8 振幅
A64(R-BAA)
F
J
平衡形增幅
A22(R-COMP1)
N
TP1
コンパレータ
J
TP2
R4(R14) パルス位置
R16 パルス幅
TP1
A27(R-TSL1)
X
E
距離トリガー
選択
TP3
R3 出力歪
R17 ゲート幅
A30(H-2AD6)
R
S
AND
T
TP4
A29(R-RTG)
F
距離トリガー
ゲート
V
TP2
R10 パルス幅
72000ヤードゲート
(タイマー系A50-Xより)
A41(H-2ND6)
R
NAND
T
TP4
A40(H-1BF2)
W
バッファー
X
A25(A-IRDA)
M
TP1
TP2
U
K
A
リゾルバー
駆動
R20 出力歪
R25 発振防止
R31 出力振幅
B7
RS
1
12
A21(R-PSC)
R
T
W
距離移相
R12 振幅変動
A23(R-COMP2)
N
TP1
W
U
J
TP2
コンパレータ-2
R4(R14) パルス位置
R16 パルス幅
L1
L2 振幅
6000ヤード
(タイマー系より)
A28(R-TSL2)
X
TP1
E
距離トリガ
選択
TP3
R3 出力歪
R17 ゲート幅
A26(A-IRDA)
M
TP1
TP2
U
K
A
リゾルバー
駆動
R20 出力歪
R25 発振防止
R31 出力振幅
B10
RS
A24(R-PSFL)
H
N
P
Z
E
距離移相
フィルター
J
K
L
R8 振幅変動
R20 〃 (PRF-1)
R21 〃 (〃-2)
R22 〃 (〃-3)
R23 〃 (〃-4)
R24 〃 (〃-5)
R25 〃 (〃-6)
L1
L2 振幅
A66(R-CSC1)
T
V
距離補正
L
U
TP1
TP2
X
Y
Z
A67(R-CSC2)
N
距離補正
Y
TP2
TP3
R9 振幅
R18 直流レベル
R10 パルス幅
R31 振幅 (PRF-1)
R28 〃 (〃-2)
R16 〃 (〃-3)
R25 〃 (〃-4)
R22 〃 (〃-5)
R19 〃 (〃-6)
72000ヤード
(タイマー系より)
PRF切換
(タイマー系より)

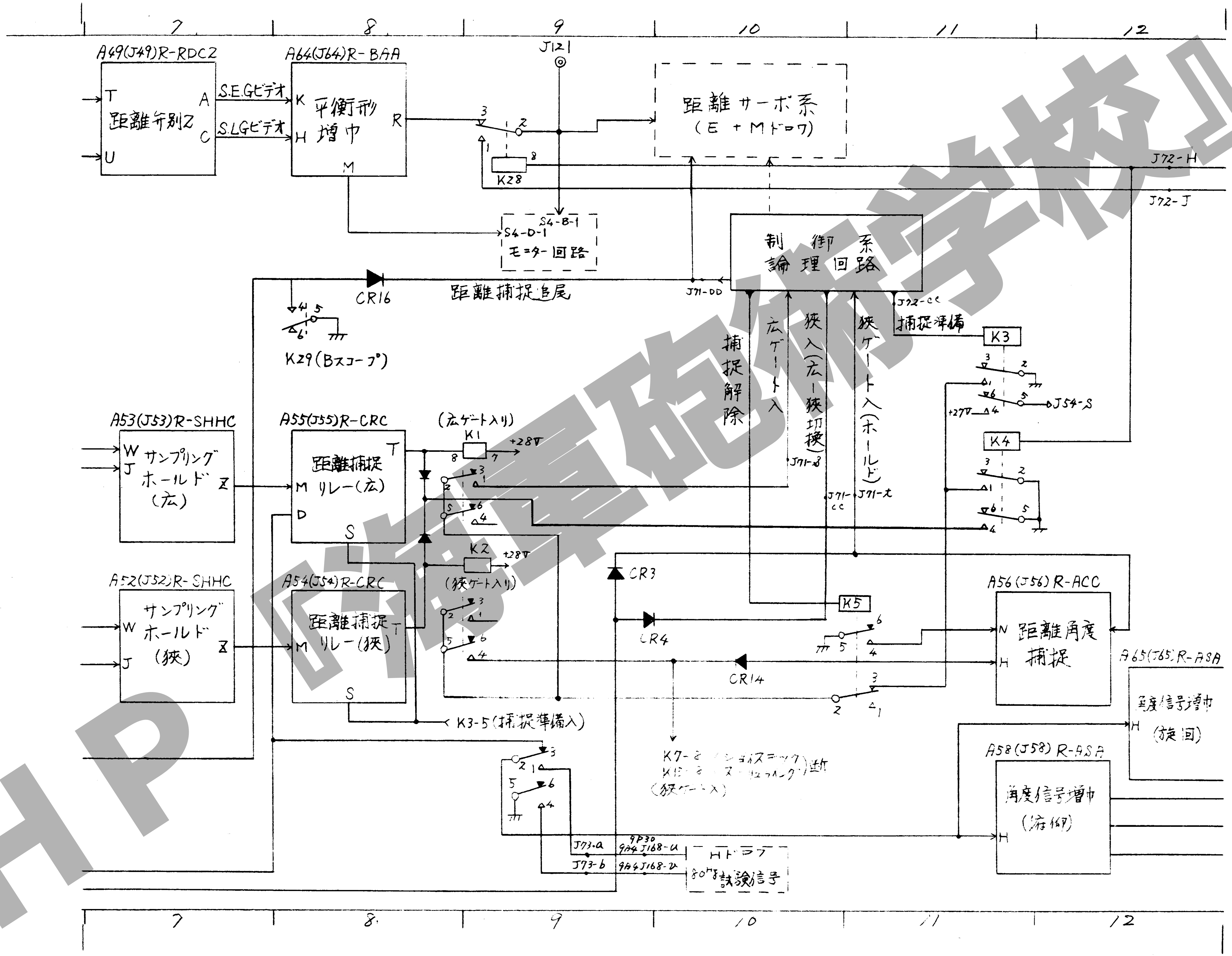

距離系論理接続図
F-Aj104
A30 (H-2AD6)
A31 (H-BCT1)
A32 (H-BCT1)
A33 (H-BCT1)
A36 (H-2GR3)
A37 (H-3AD4)
A38 (H-3AD4)
A39 (H-2AD6)
A40 (H-1BF8)
A35 (H-PAC3)
A34 (H-PDC3)
A43 (H-1BF8)
A41 (H-2ND6)
A42 (H-2ND6)
A57 (H-PWC1)
-1500yds
-1000yds
-500yds
0yds
+500yds
+1000yds
+1500yds
E 広ゲート(前)
J 広ゲート(後)
L 距離ゲート(広)
X 狭ゲートトリガー
狭ゲート(前)停止トリガー A45-Dより
狭ゲート(後)トリガー A44-Rより
BF切換ゲート

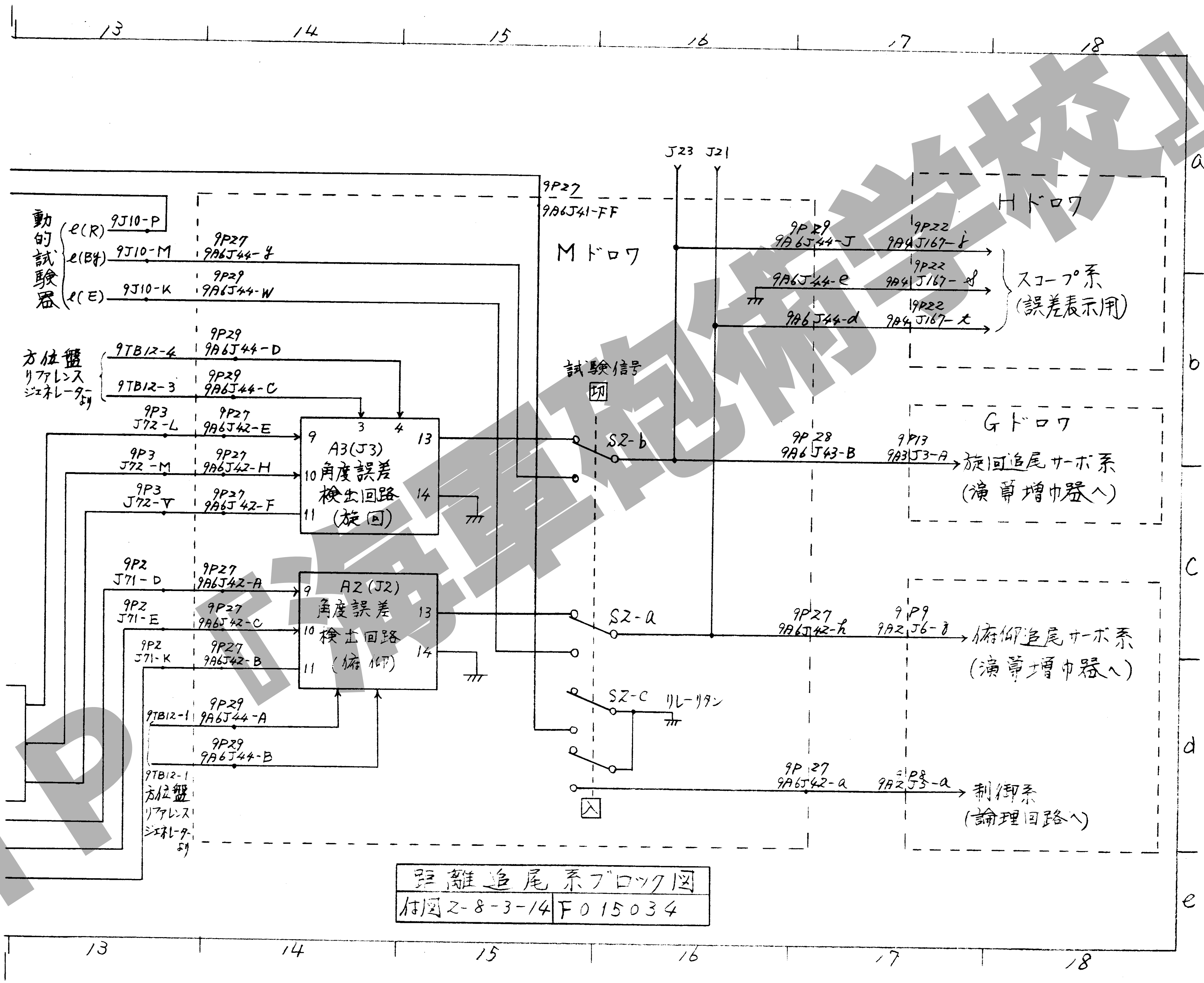
HP『海軍砲術学校』



距離系論理
A30～A43
(J30～J43)
J43－L
〃－J
〃－F
〃－N
〃－X
W.Rゲート
W.Lゲート
W.Eゲート
W.G.Sトリガ
N.G.トリガ
J105 J106 J107 J108 J109 J110
-1500 yd -1000 yd -500 yd 0 yd +500 yd +1000 yd
スコープ系(Hドロワ)へ
(A40ヨリ)
J120
スラントマーカ出力
A44(J44)R-SEC1
擬似
エコー
K U P R W Y F D L H
NEトリガ
NLトリガ
NL
S3
擬似ビデオ入切
S2
オフセット入
J100
擬似ビデオ(入力)
Mドロワより
A46(J46)R-GPG1
ゲートパルス
発生(1)
Z N L K X H E
N.Eトリガ
N.Lトリガ
N.L.F
(N.G.S)トリガ
ゲートパルス
発生(2)
A45(J45)R.GPG2
X Y Z D E F
N.Eゲート
N.Lゲート
A47(J47)R-RDCA
距離弁別
1-A
K U D Z M V
E.Gビデオ
D.ビデオ
A48(J48) R-RDCB
距離弁別
1-B
N P H D Z L V
L.G
ビデオ
W.Eゲート
W.Lゲート
J118
狭ゲート(Hドロワ)
N.Rゲート
A51(J51)R-RGC
距離
ゲート
T J V Z X E Y P L
Gビデオ
Wα N
Gビデオ
ビデオ
W.Rゲート
W.G.Sトリガ
N.G.Sトリガ
擬似ビデオ
A50(J50)R-VAP
距離
ビデオ増巾
Z W P E
ビデオ出力
ダンピングパルス
J102
(Gドロワ)
S4-D6
零点調整
A59(J59) R-AGC
自動利得
調整
N K S Y H C Z E
モニタメータ
回路S4-B6
AGC電圧
零調出力
AGC電圧出力
J122
9TB4-8 J72-u
U-6へAGC
電圧
Hドロワ
IF
利得
ストレッチビデオ
A-PWD1
パルス巾弁別
E M N L
A-PWD2
D M L
U-6より
Video
9J4
1 2 3 4 5 6
a b c d e

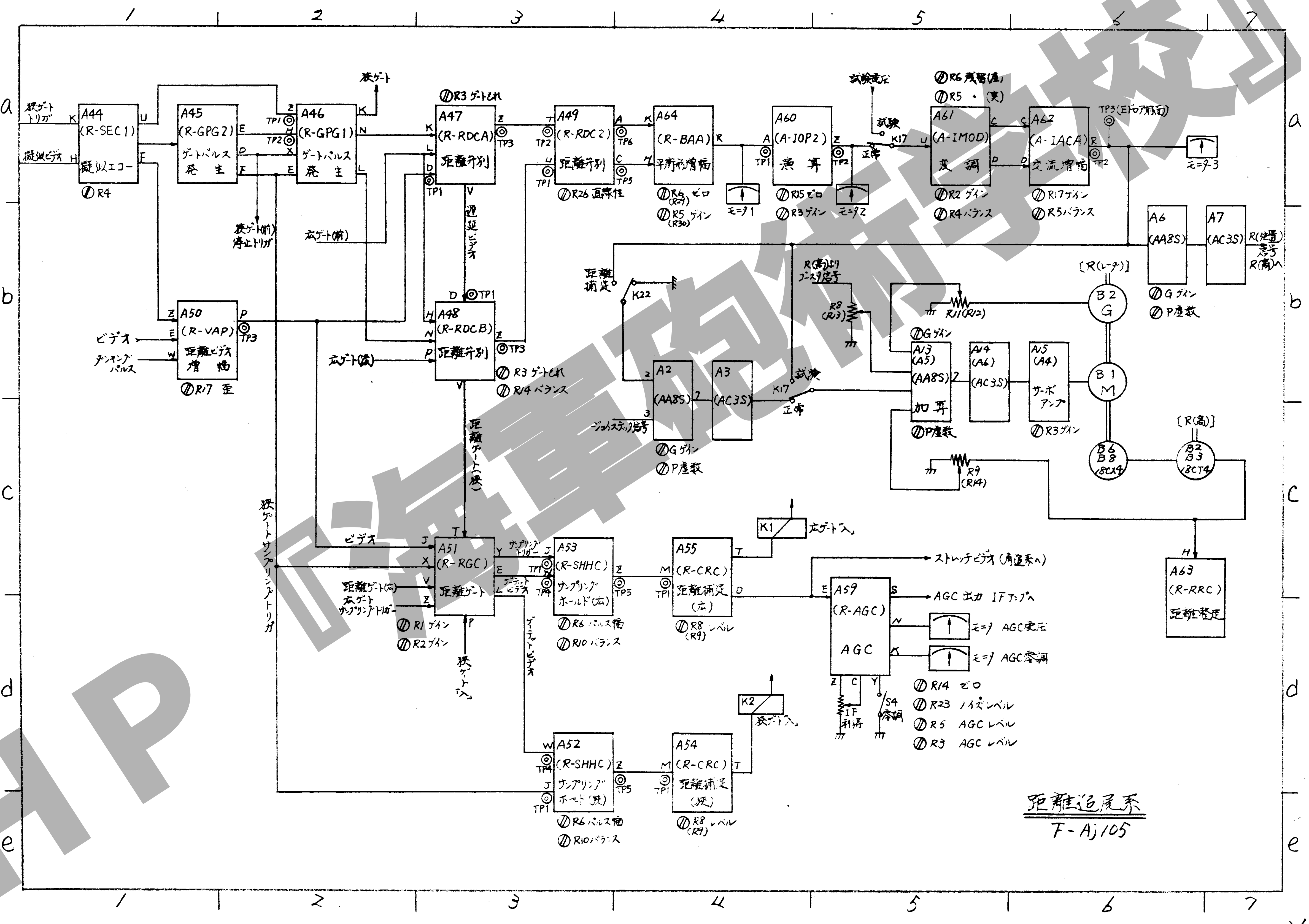
HP『海軍砲術学校』


7
8
9
10
11
12
A49(J49)R-RDC2
T
U
距離弁別Z
A
C
S.E.Gビデオ
S.LGビデオ
A64(J64)R-BAA
K
H
平衡形
増巾
R
M
J121
3
2
1
8
K28
距離サーボ系
(E + Mドロワ)
J72-H
J72-J
S4-B-1
S4-D-1
モニター回路
制御系
論理回路
CR16
距離捕捉追尾
J71-DD
J72-CC
捕捉準備
捕捉解除
広ゲート入
狭入(広-狭切換)
狭ゲート入(ホールド)
K29(Bスコープ)
K3
+27V
J54-S
K4
A53(J53)R-SHHC
W
J
サンプリング
ホールド
(広)
Z
A55(J55)R-CRC
T
距離捕捉
リレー(広)
M
D
S
(広ゲート入り)
K1
+28V
J71-8
J71-CC
J71-X
K2
(狭ゲート入り)
CR3
A52(J52)R-SHHC
サンプリング
ホールド
(狭)
A54(J54)R-CRC
距離捕捉
リレー(狭)
K5
CR4
CR14
A56(J56)R-ACC
N
H
距離角度
捕捉
A65(J65)R-ASA
角度信号増巾
(旋回)
K3-5(捕捉準備入)
A58(J58)R-ASA
角度信号増巾
(俯仰)
J73-a
J73-b
9P30
9A4 J168-U
9A4 J168-V
Hドラフ
80Hz試験信号



距離追尾系ブロック図
付図2-8-3-14 F015034

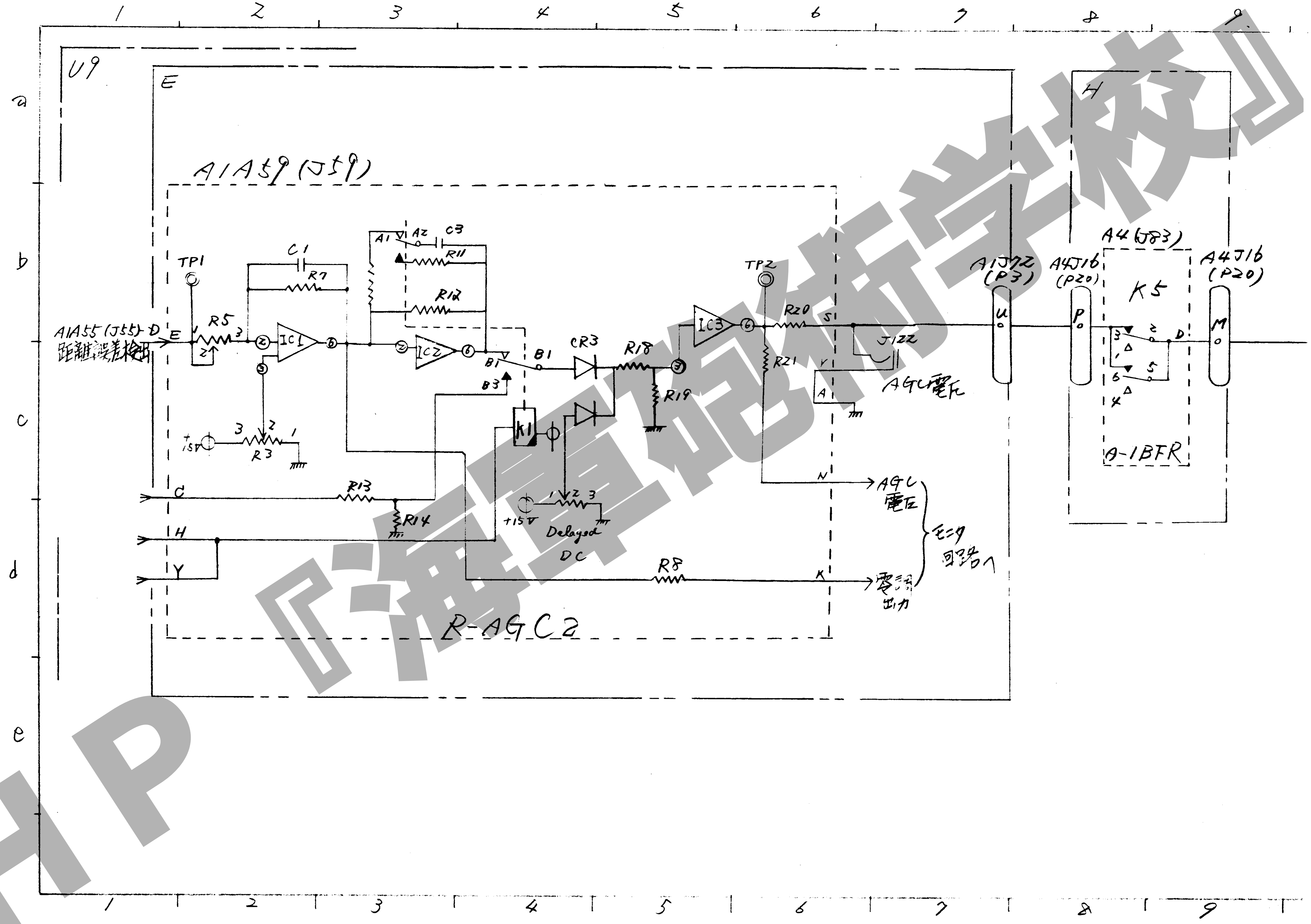
HP『海軍砲術学校』



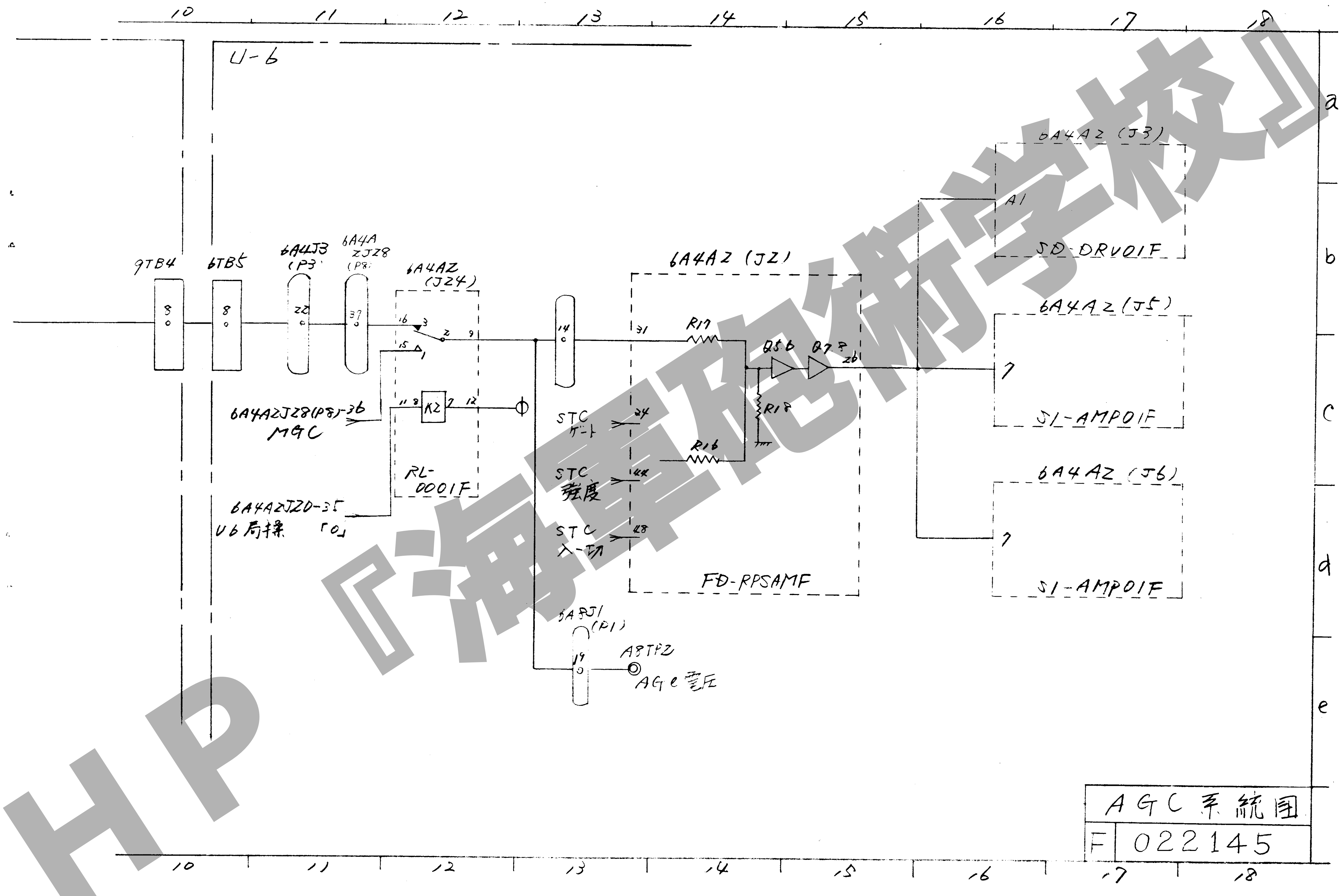
距離追尾系

F-Aj105

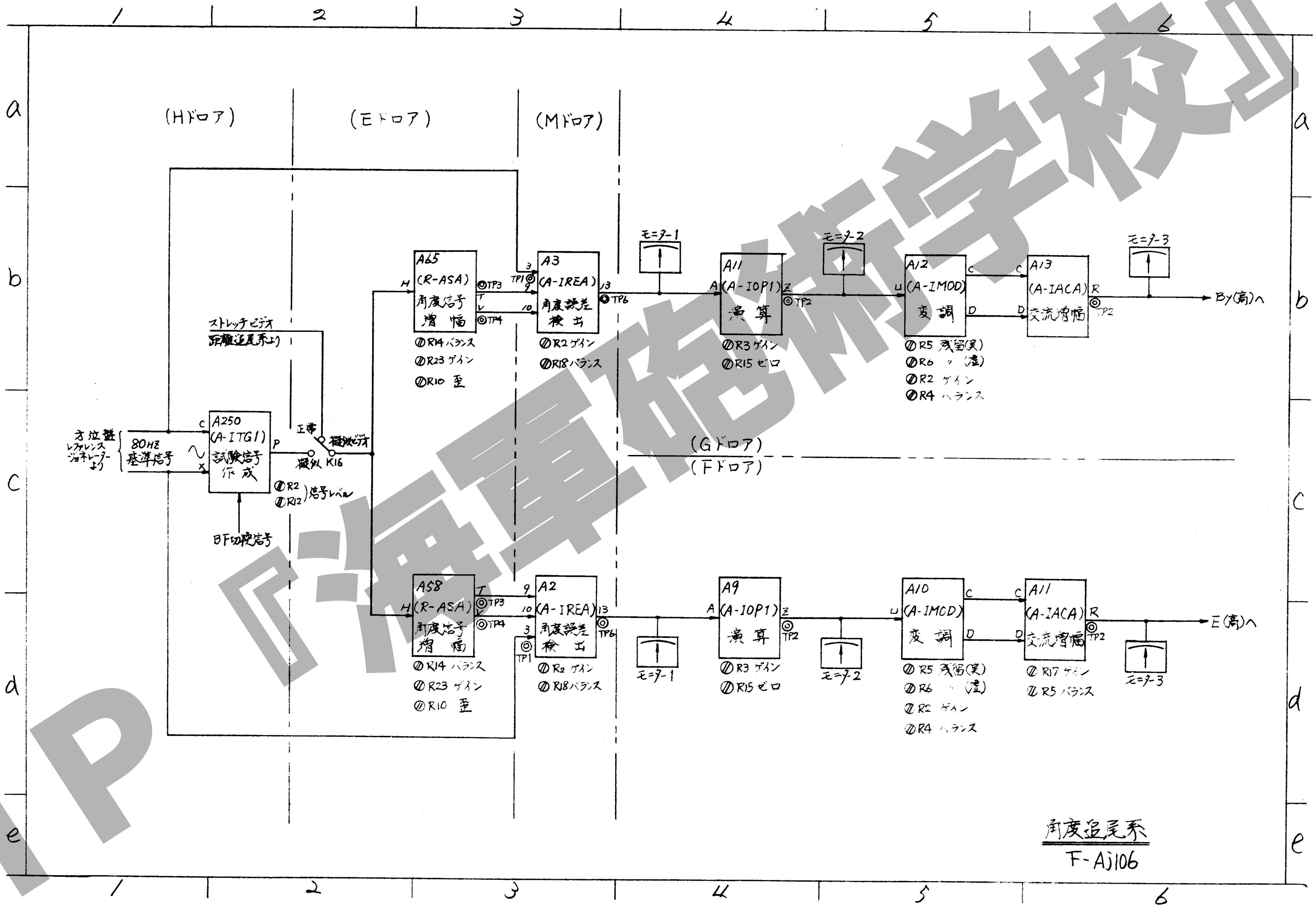
HP『海軍砲術学校』


U9
E
A1A59 (J59)
TP1
R5
A1A55 (J55)-D
距離誤差検出
C1
R7
IC1
R3
+15V
A1
A2
C3
R11
R12
IC2
B1
B3
K1
CR3
R18
R19
+15V
Delayed
DC
R13
R14
C
H
Y
TP2
IC3
R20
R21
J122
AGC電圧
A
N
AGC
電圧
モニタ
回路へ
R8
K
零調
出力
R-AGC2
A1J72
(P3)
A4J16
(P20)
H
A4 (J83)
K5
A-1BFR
A4J16
(P20)

HP『海軍砲術学校』


U-6
9TB4
6TB5
6A4J3 (P3)
6A4A 2J28 (P8)
6A4A2 (J24)
RL-0001F
K2
6A4A2J28(P8)-36
MGC
6A4A2J20-35
U6局操 「0」
6A4A2 (J21)
R17
R18
R16
Q56
Q78
STC ゲート
STC 強度
STC スイッチ
FD-RPSAMF
6A8J1 (P1)
A8TP2
AGC電圧
6A4A2 (J3)
A1
SD-DRV01F
6A4A2 (J5)
S1-AMP01F
6A4A2 (J6)
S1-AMP01F
AGC系統図
F 022145

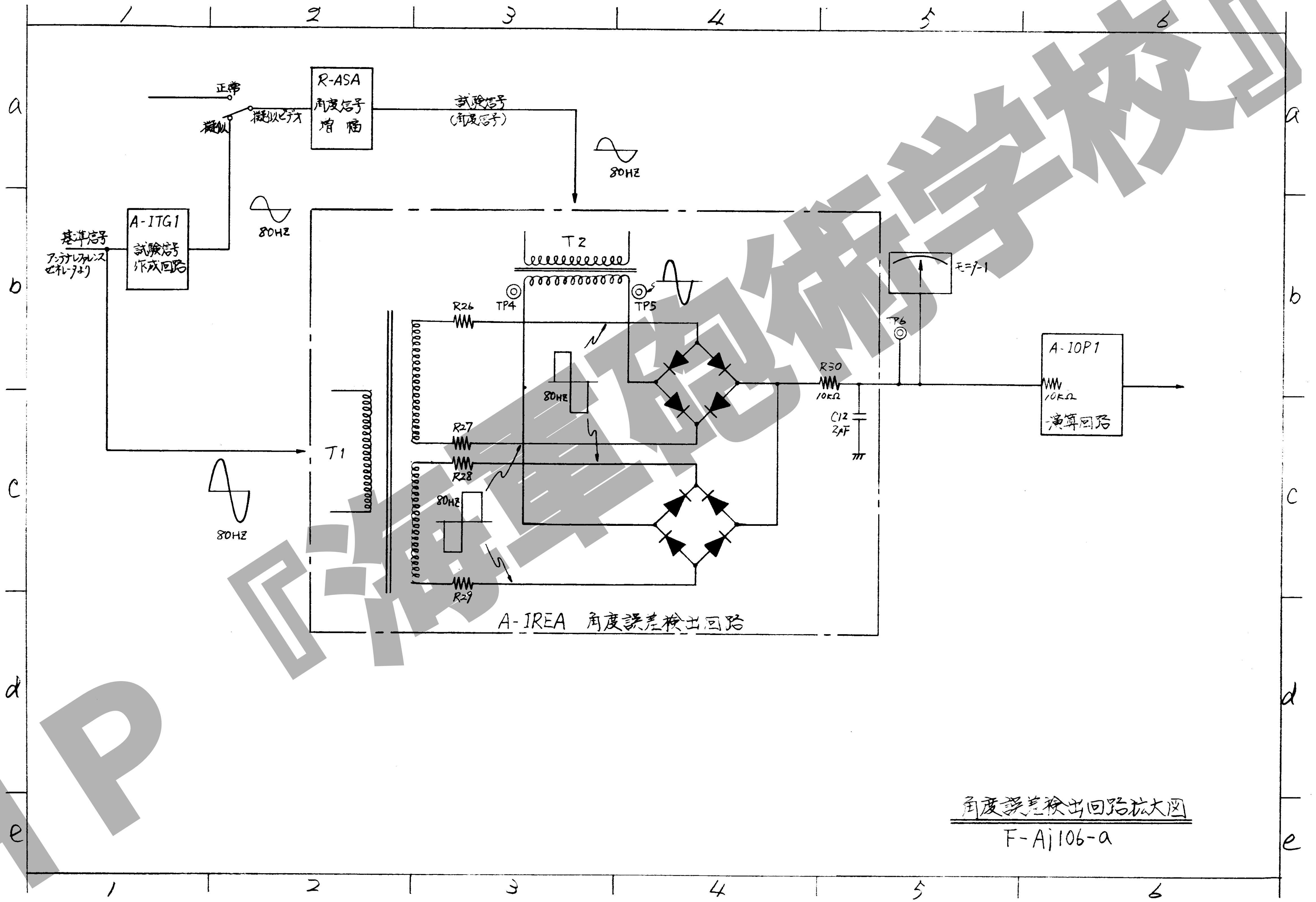
HP『海軍砲術学校』



角度追尾系

F-Aj106

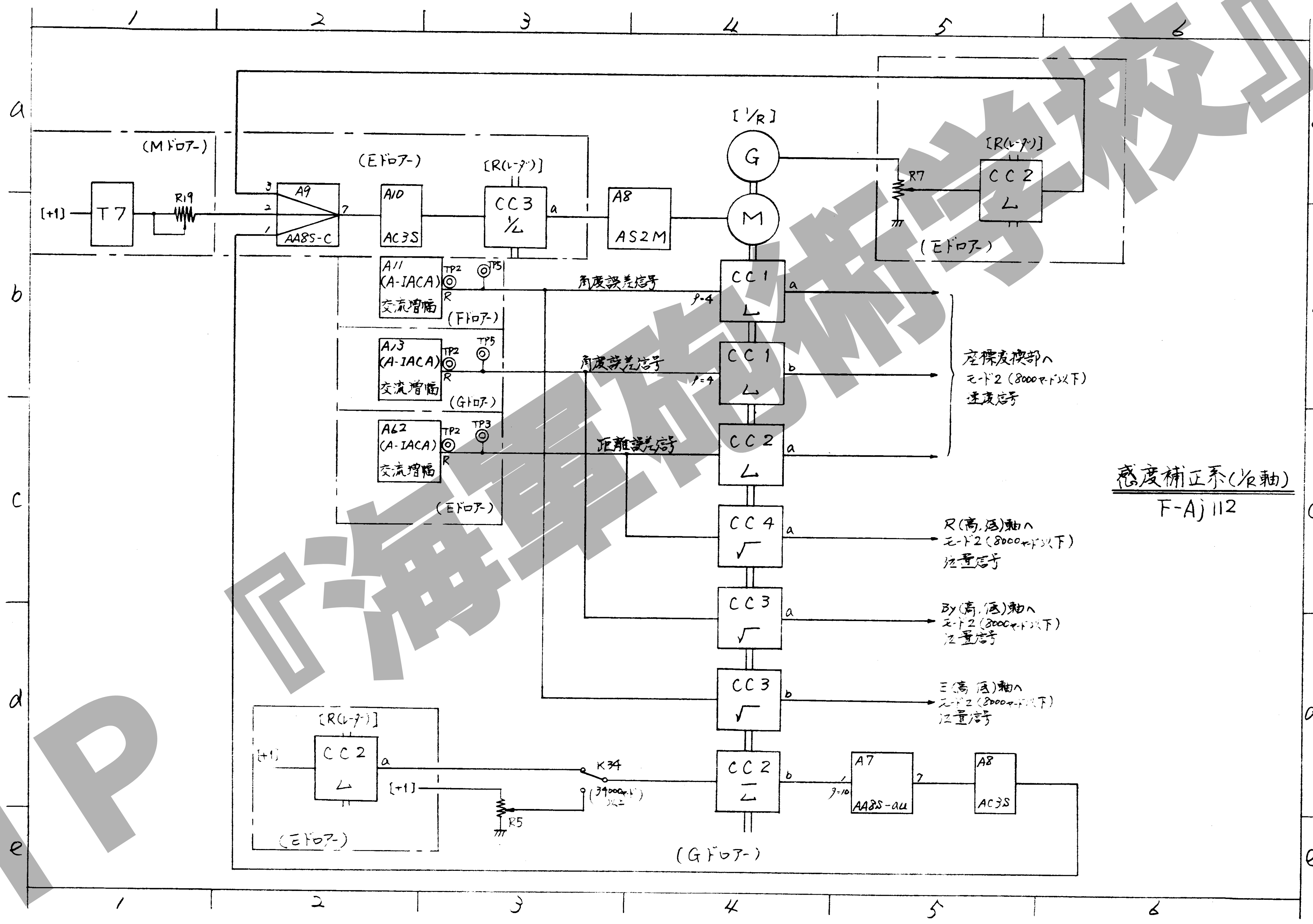
HP『海軍砲術学校』



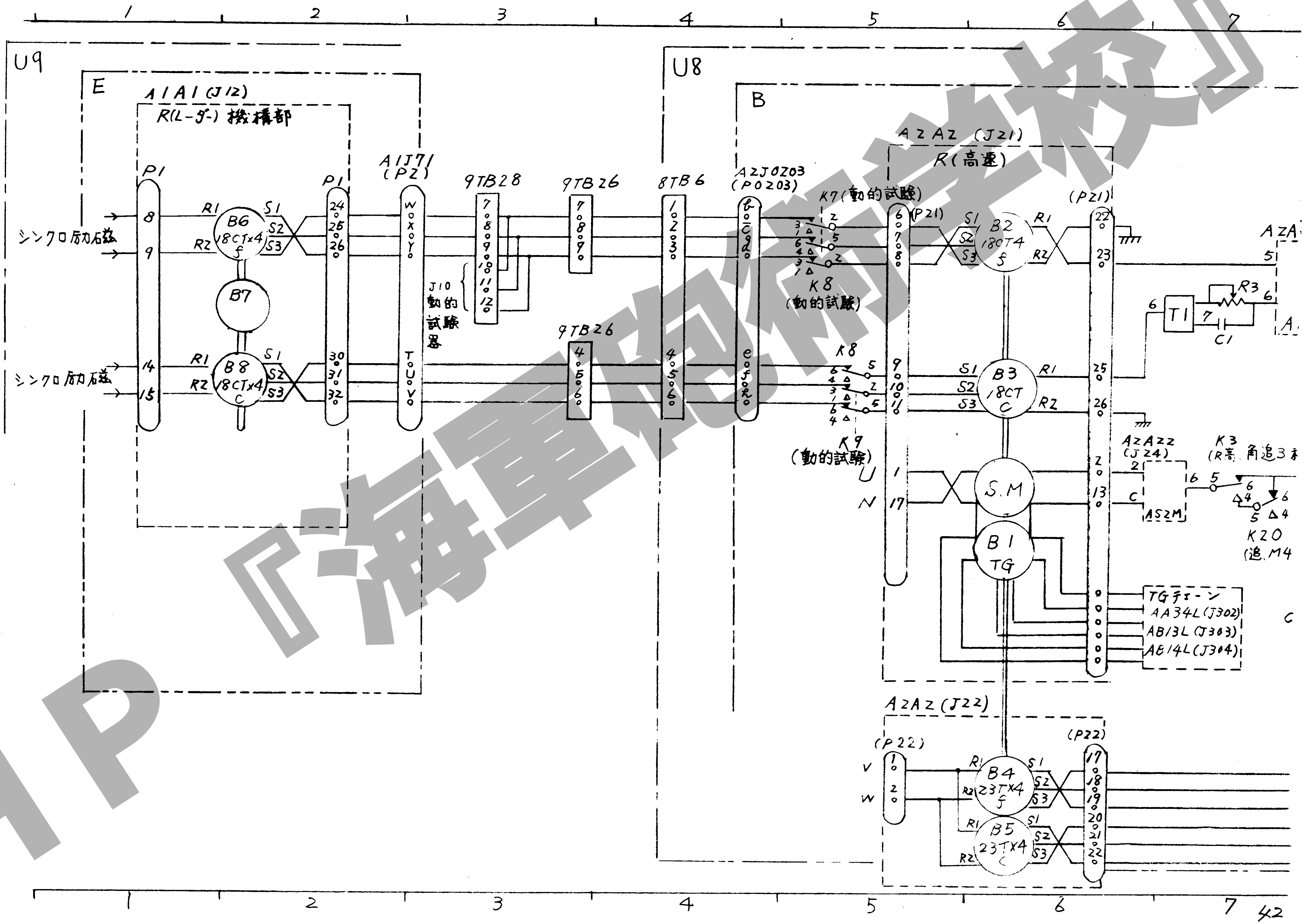
角度誤差検出回路拡大図

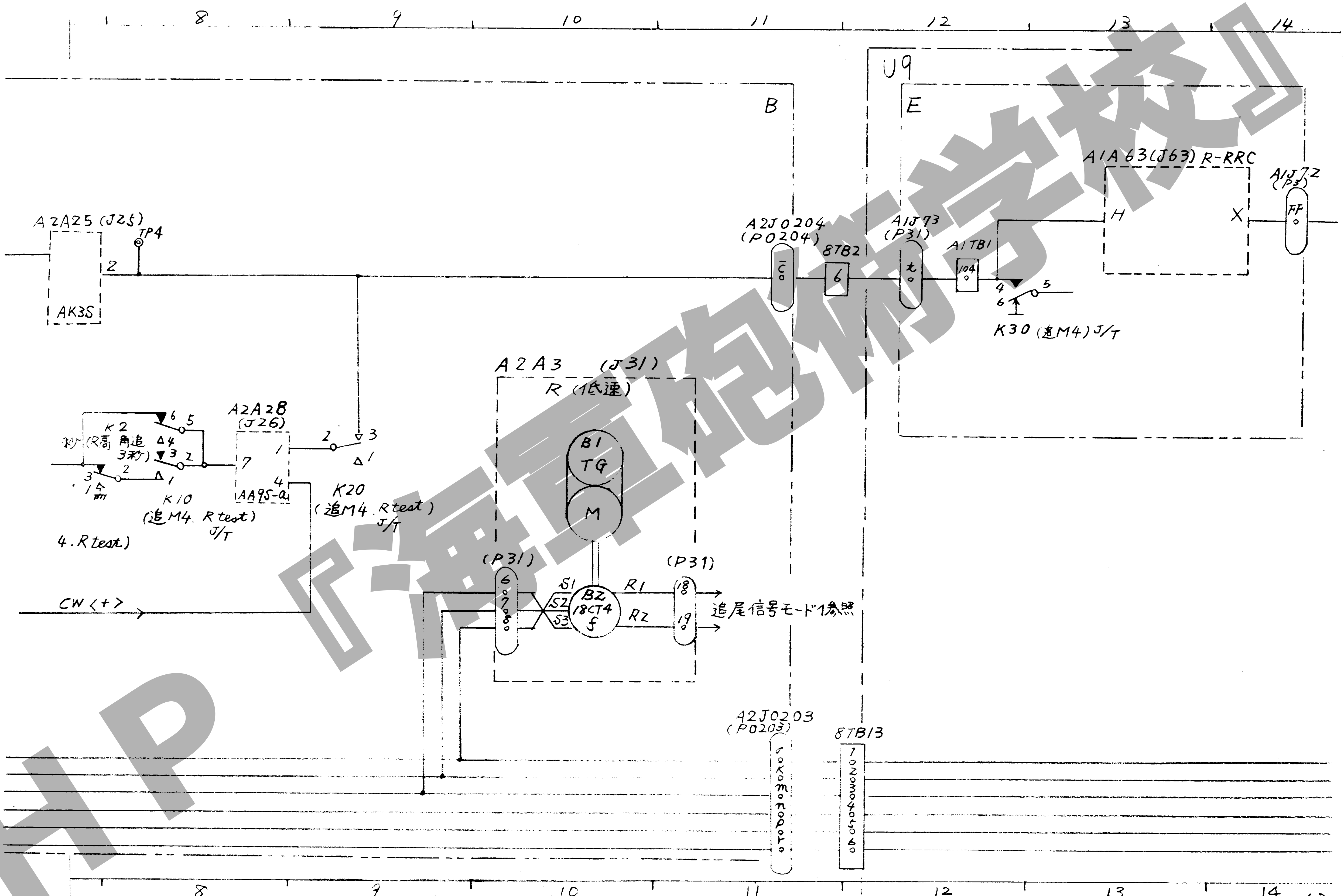
F-Aj106-a

HP『海軍砲術学校』



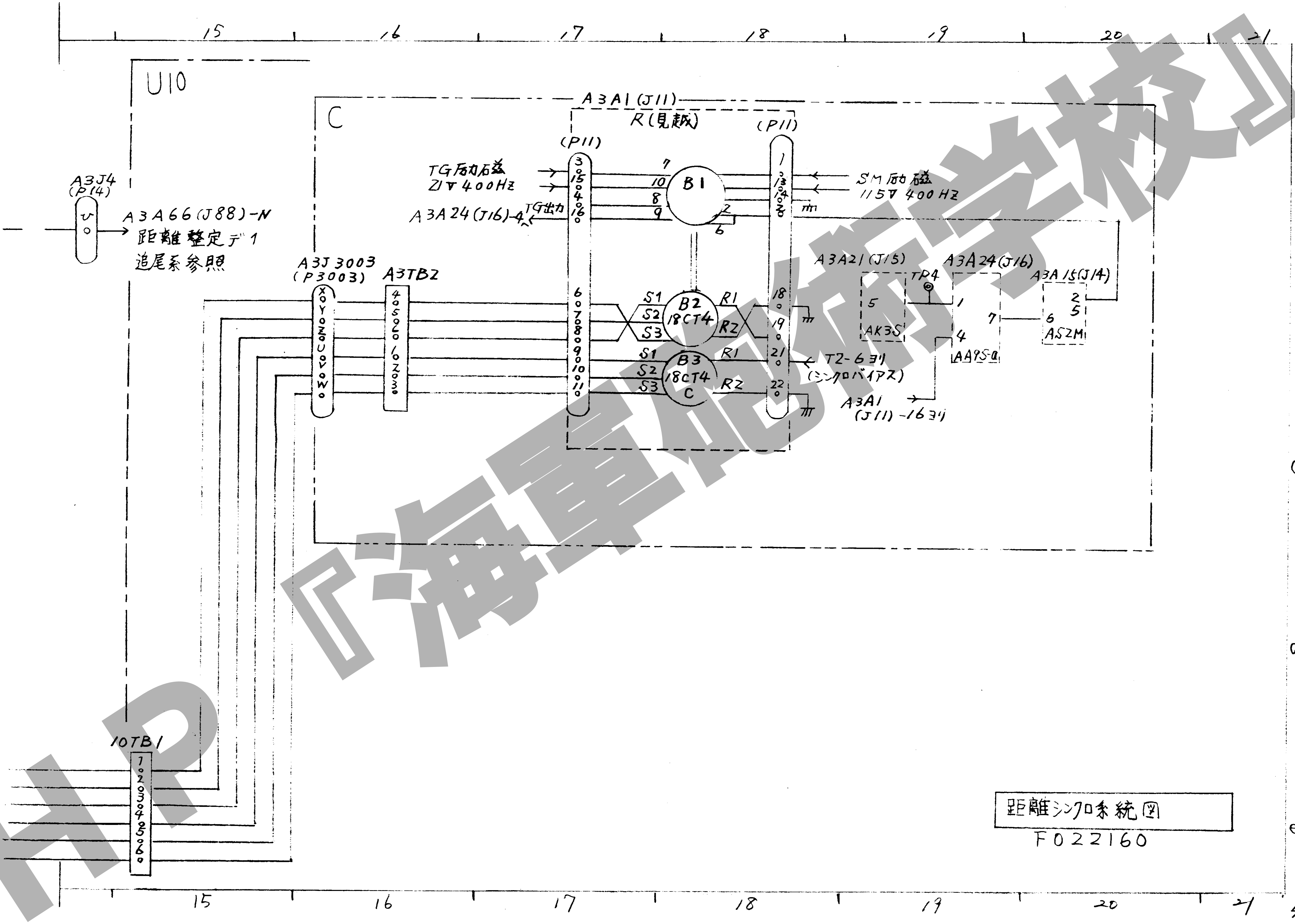
感度補正系(1/R軸)
F-Aj 112
(Mドロアー)
[+1]
T7
R19
A9
AA8S-C
(Eドロアー)
A10
AC3S
[R(レーダー)]
CC3
1/ム
A8
AS2M
[1/R]
G
M
R7
CC2
ム
A11
(A-IACA)
交流増幅
TP2
TP5
(Fドロアー)
A13
(A-IACA)
交流増幅
(Gドロアー)
A62
(A-IACA)
交流増幅
TP3
角度誤差信号
距離誤差信号
CC1
CC4
座標変換部へ
モード2(8000ヤード以下)
速度信号
R(高,低)軸へ
モード2(8000ヤード以下)
位置信号
By(高,低)軸へ
モード2(8000ヤード以下)
位置信号
三(高,低)軸へ
モード2(8000ヤード以下)
位置信号
K34
(34000ヤード以上)
R5
A7
AA8S-au
AC3S


1 2 3 4 5 6 7
U9
E
A1A1 (J12)
R(L-ダ-) 機構部
P1
シンクロ励磁
シンクロ励磁
R1 R2 S1 S2 S3
B6 18CTx4 f
B7
B8 18CTx4 C
P1
A1J71 (P2)
9TB28
J10 動的試験器
9TB26
9TB26
8TB6
U8
B
A2J0203 (P0203)
K7(動的試験)
K8 (動的試験)
K8
K9 (動的試験)
A2A2 (J21)
R(高速)
(P21)
B2 18CT4 f
B3 18CT C
S.M
B1 TG
U
N
A2A2 (J22)
(P22)
V
W
B4 23TX4 f
B5 23TX4 C
T1
R3
C1
A2A22 (J24)
A52M
K3 (R高 角追3
K20 (追 M4
TGチェーン
AA34L (J302)
AB13L (J303)
AB14L (J304)
HP『海軍砲術学校』



B
U9
E
A2A25 (J25)
TP4
AK3S
A2J0204
(P0204)
8TB2
A1J73
(P31)
A1TB1
104
K30 (追M4) J/T
A1A63(J63) R-RRC
H
X
A1J72
(P3)
FF
A2A3 (J31)
R (低速)
B1
TG
M
A2A28
(J26)
AA95-a
K2
(R高 角追
3秒)
1分
K10
(追M4. R test)
J/T
4. R test)
K20
(追M4. R test)
J/T
CW <+>
(P31)
S1
S2
S3
BZ
18CT4
(P31)
R1
R2
追尾信号モード1参照
A2J0203
(P0203)
8TB13

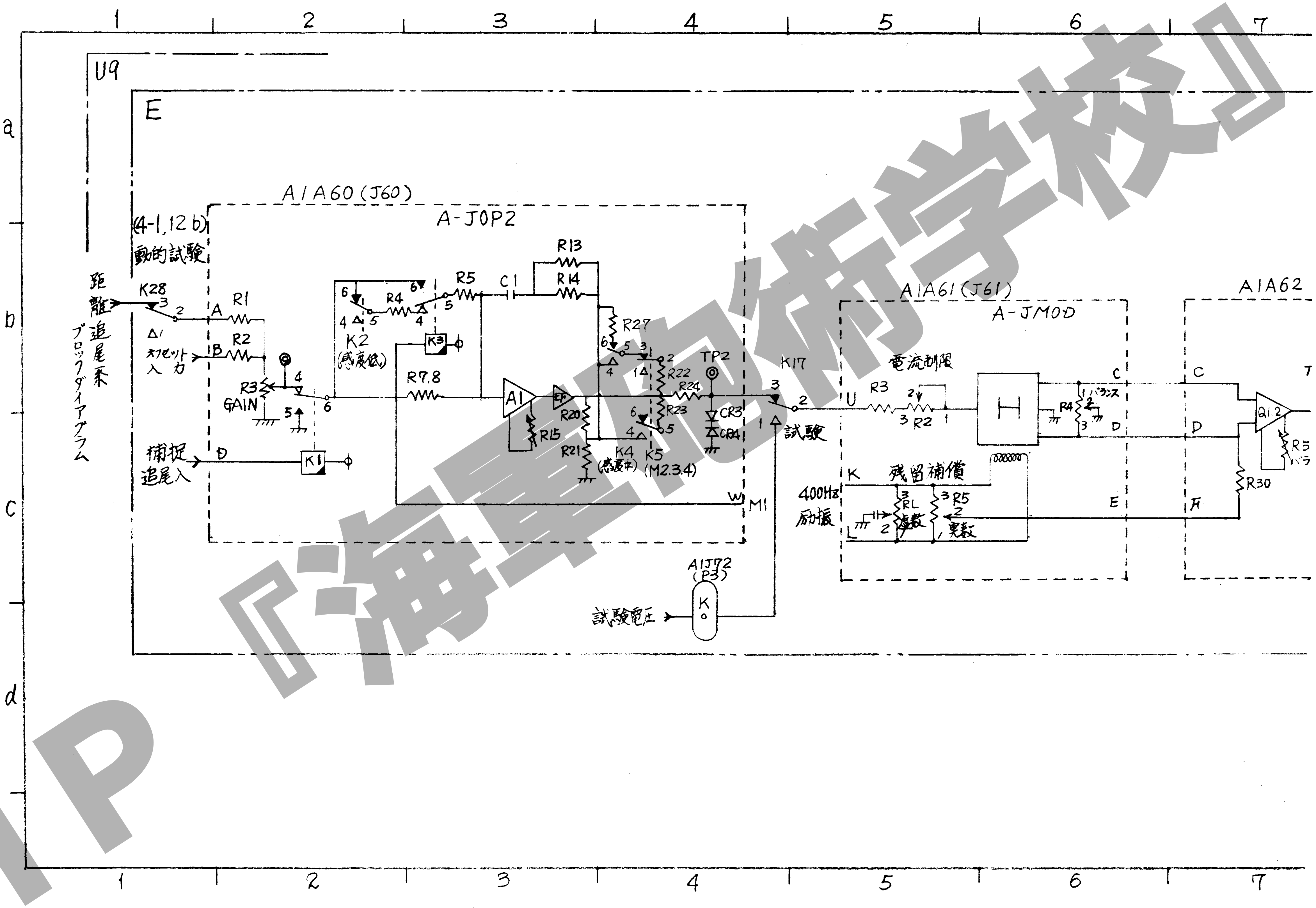
HP『海軍砲術学校』

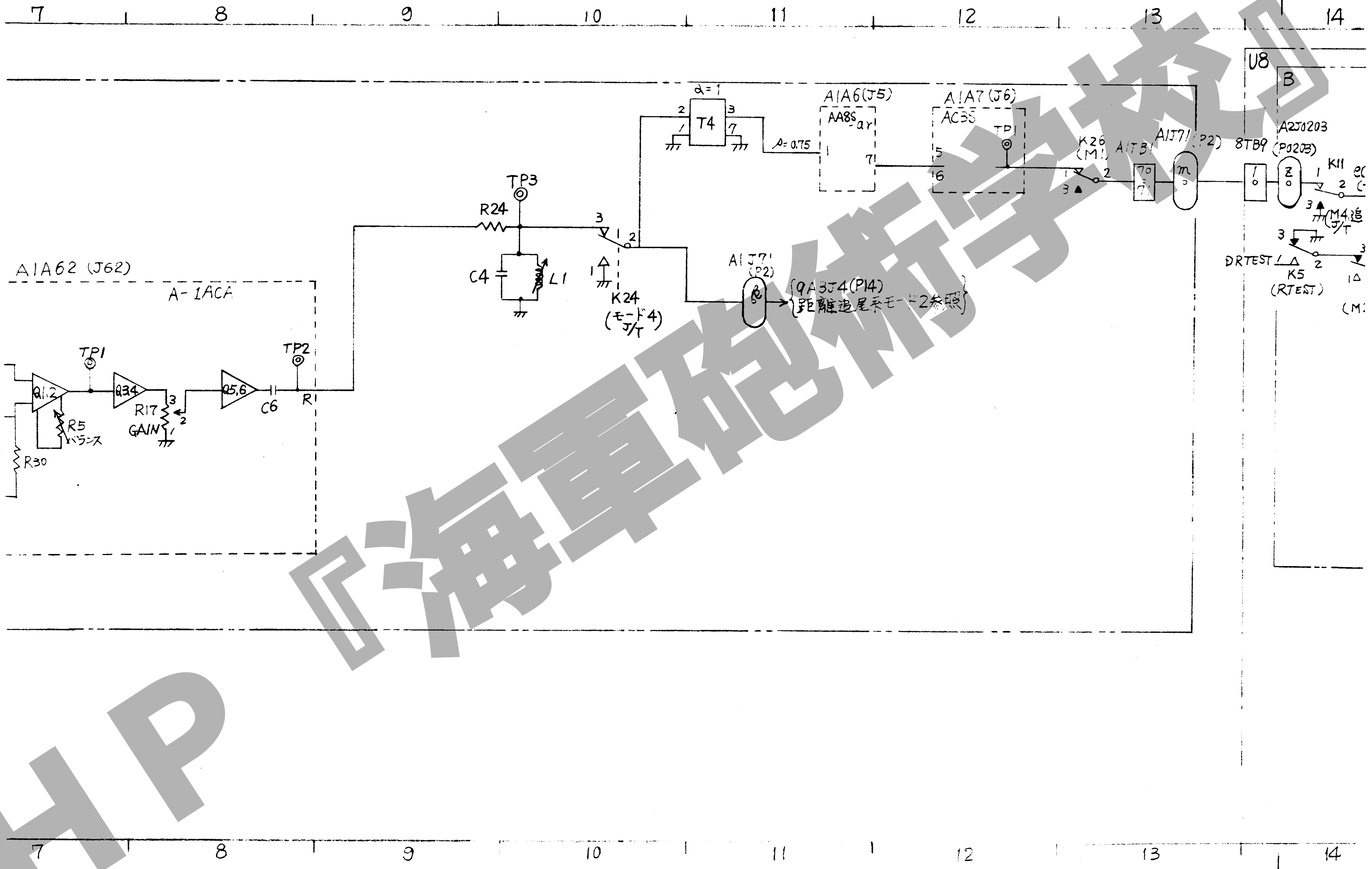


距離シンクロ系統図

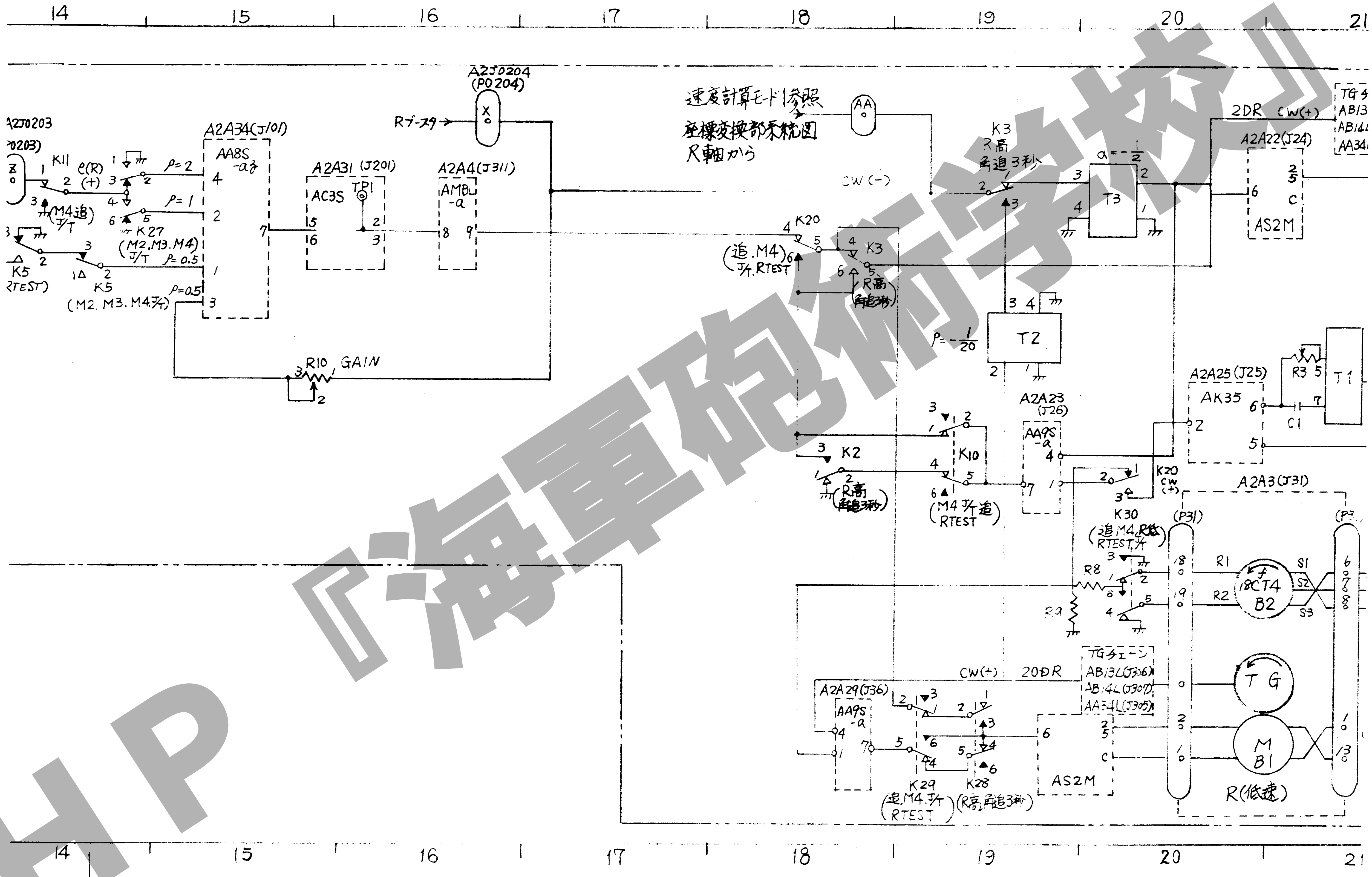
F022160

HP『海軍砲術学校』

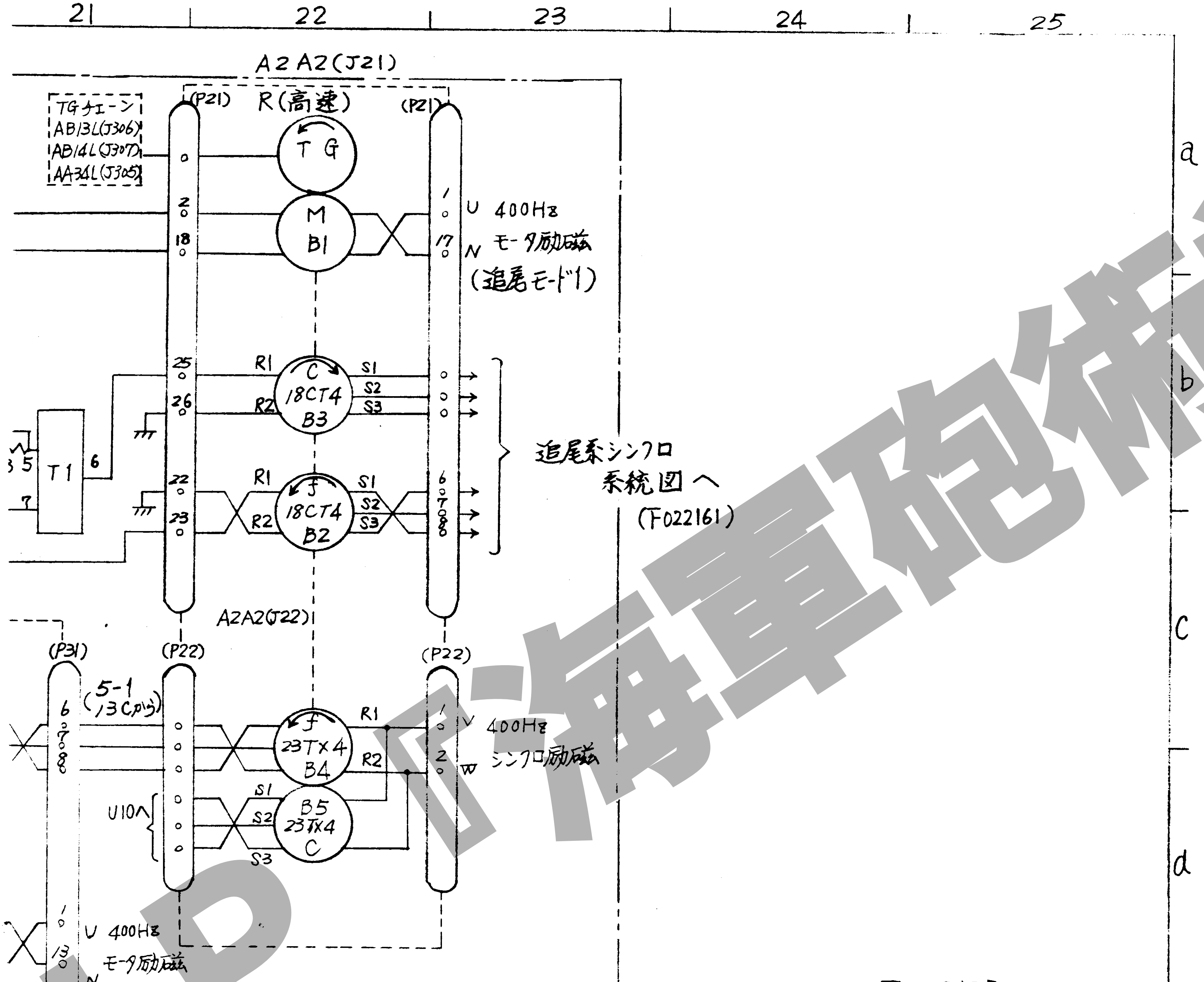

U9
E
A1A60(J60)
A-J0P2
(4-1,12b)
動的試験
距離追尾系
ブロックダイアグラム
K28
R1
R2
オフセット入力
R3
GAIN
捕捉追尾入
K1
K2
(感度低)
K3
R4
R5
C1
R13
R14
R27
R7,8
A1
EF
R15
R20
R21
K4
(感度中)
K5
(M2.3.4)
R22
R23
R24
TP2
CR3
CR4
K17
試験
M1
A1J72
(P3)
試験電圧
A1A61(J61)
A-JMOD
電流制限
R3
R2
H
R4
バランス
残留補償
400Hz
励振
RL
虚数
R5
実数
A1A62
Q1.2
R5
バラ
R30
HP『海軍電術学校』


7
8
9
10
11
12
13
14
U8
B
A1A62 (J62)
A-1ACA
Q1,2
TP1
Q3,4
R17
GAIN
R5
バランス
R30
Q5,6
C6
TP2
R
R24
TP3
C4
L1
K24
(モード4 J/T)
α=1
T4
ρ=0.75
A1A6(J5)
AA8S
A1A7(J6)
AC3S
TP1
A1J71
(P2)
{9A3J4(P14)
距離追尾系モード2参照}
K26
A1TB1
A1J71(P2)
8TB9
A2J0203
(P0203)
K11
DRTEST
K5
(RTEST)

HP『海軍砲術学校』


14
15
16
17
18
19
20
21
A2J0203
(P0203)
K11
e(R)
(+)
(M4追)
J/T
K27
(M2.M3.M4)
J/T
K5
(RTEST)
K5
(M2. M3. M4 J/T)
ρ= 2
ρ= 1
ρ= 0.5
ρ=0.5
A2A34(J101)
AA8S
-az
A2A31 (J201)
AC3S
TP1
A2A4(J311)
AMBL
-a
R10 GAIN
A2J0204
(P0204)
Rブースタ
速度計算モード1参照
座標変換部系統図
R軸から
AA
CW (−)
K20
(追.M4)
J/T.RTEST
K3
R高
角追3秒
α = −1/2
T3
ρ= −1/20
T2
2DR
CW(+)
A2A22(J24)
AS2M
TG
AB13
AB14
AA34
A2A25(J25)
AK35
R3
T1
C1
K2
K10
(M4 J/T追)
RTEST
A2A23
(J26)
AA9S
-a
K20
CW
(+)
K30
(追M4.R低
RTEST.J/T)
R8
R9
A2A3(J31)
(P31)
R1
R2
18CT4
B2
S1
S2
S3
TGチェーン
AB13L(J306)
AB14L(J307)
AA34L(J305)
CW(+)
20DR
A2A29(J36)
AA9S
-a
K29
(追.M4.J/T
RTEST)
K28
(R高.角追3秒)
AS2M
T G
M
B1
R(低速)

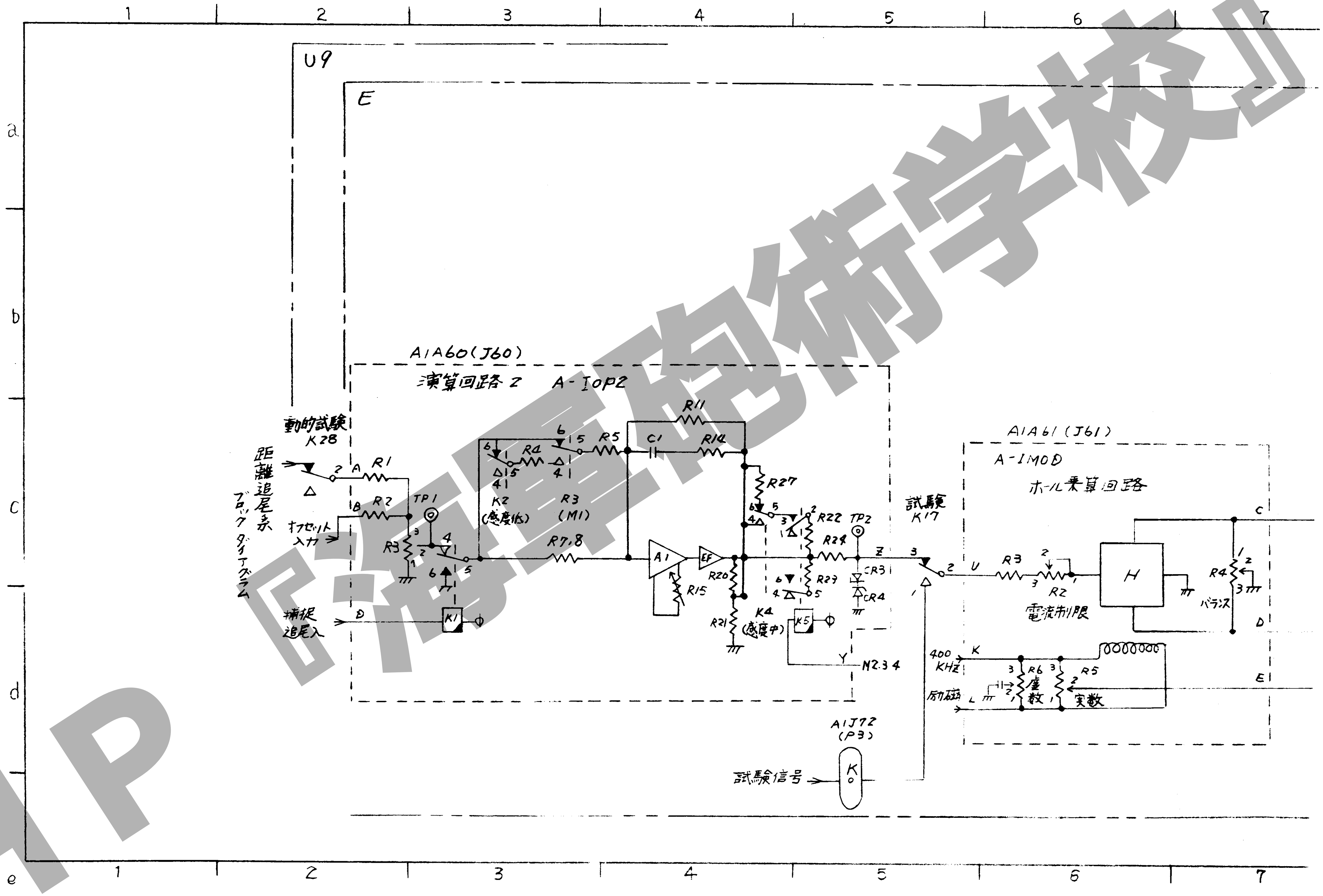
HP『海軍砲術学校』



F022125

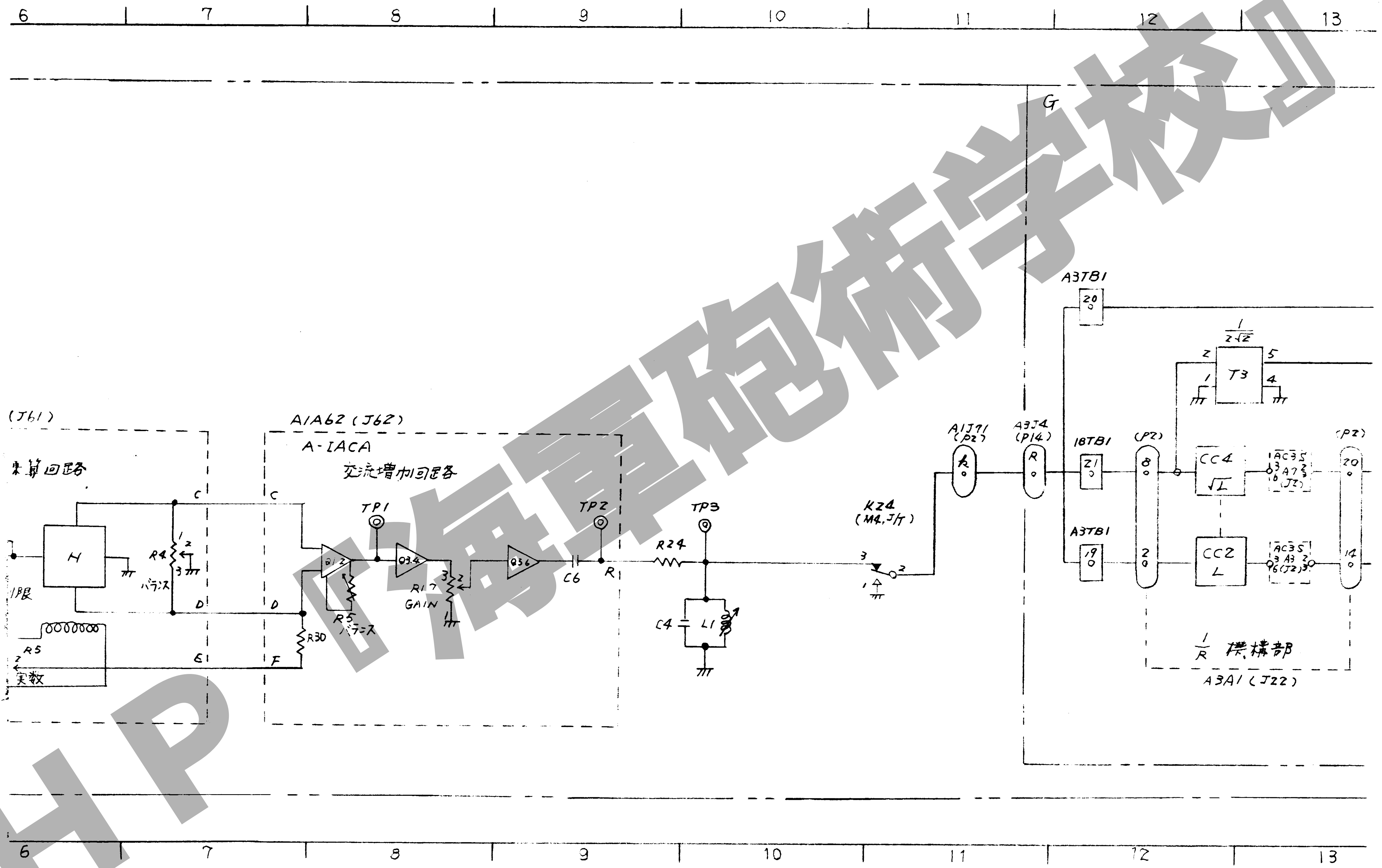
距離追尾(モード1)系統図

HP『海軍砲術学校』

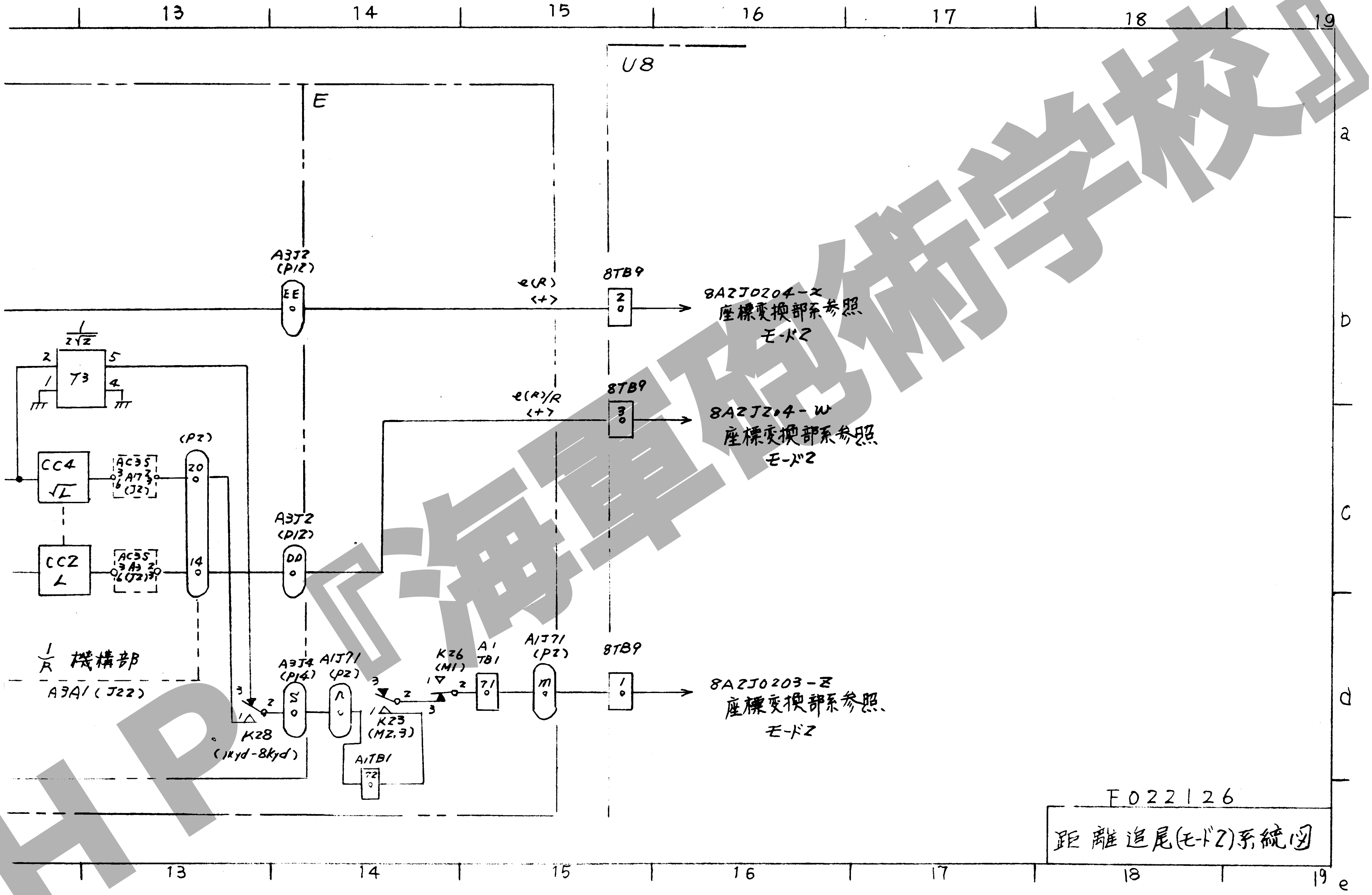


U9
E
A1A60(J60)
演算回路 2　A-IOP2
動的試験
K28
距離追尾系
ブロックダイアグラム
オフセット入力
捕捉追尾入
A
B
D
R1
R2
R3
TP1
K1
R4
K2
(感度低)
R3
(M1)
R5
C1
R11
R14
R7,8
A1
EF
R15
R20
R21
K4
(感度中)
R27
R22
R24
R23
TP2
CR3
CR4
K5
Z
Y
N2.3 4
試験
K17
A1J72
(P3)
K
試験信号
A1A61 (J61)
A-IMOD
ホール乗算回路
U
R3
R2
電流制限
H
R4
バランス
C
D
400 KHZ
K
励磁
L
R6
虚数
R5
実数
E

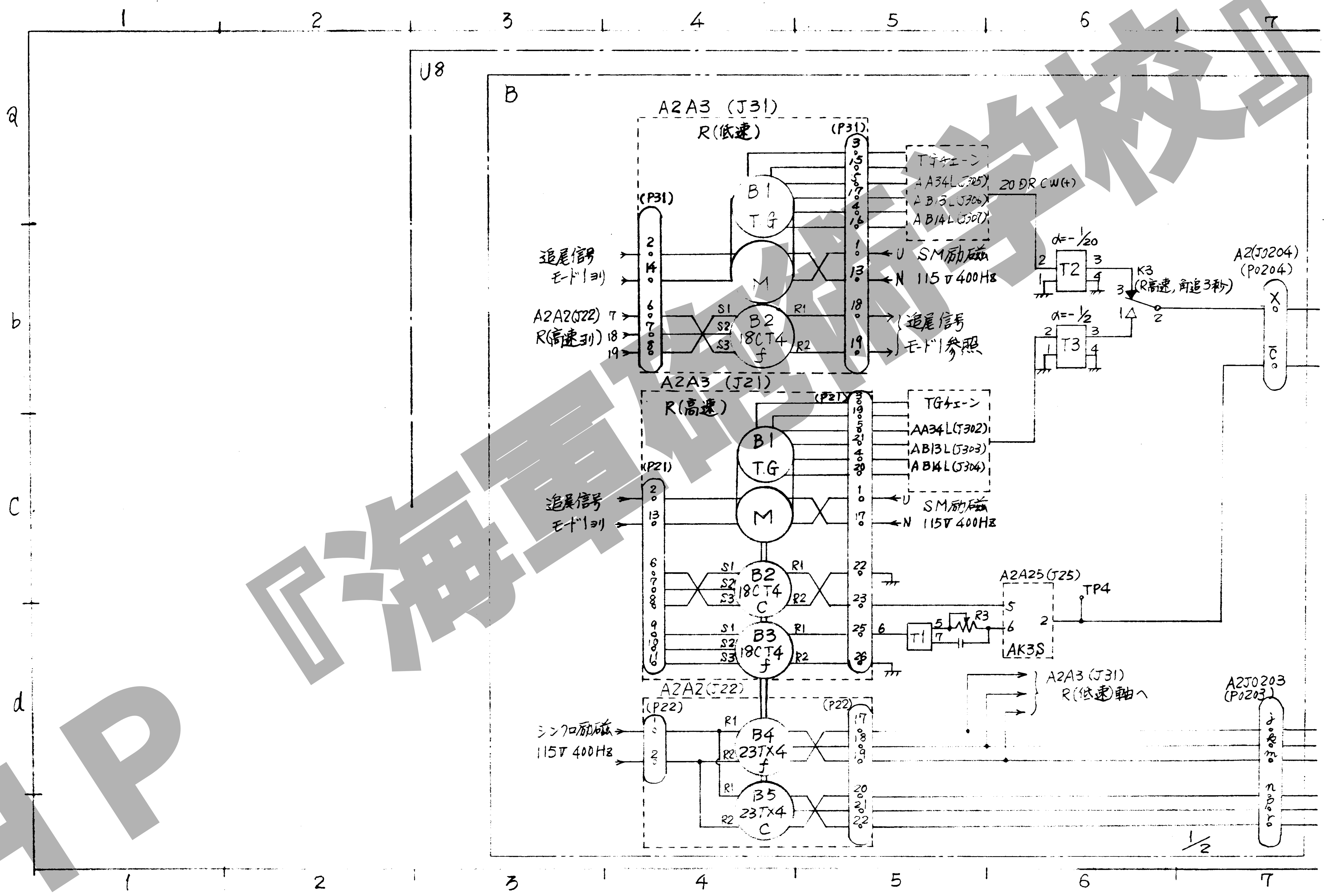
『海軍砲術学校』 HP


6
7
8
9
10
11
12
13
G
(J61)
東算回路
H
R4
バランス
1限
R5
実数
C
D
E
A1A62 (J62)
A-IACA
交流増加回路
C
D
F
R30
TP1
Q1.2
Q3.4
R5
バランス
R17
GAIN
Q36
TP2
C6
R
R24
TP3
C4
L1
K24
(M4, J/T)
A1J71
(P2)
A3J4
(P14)
A3TB1
20
1BTB1
21
A3TB1
19
(P2)
8
2
1
2√2
T3
CC4
√L
CC2
L
AC35
A7
(J2)
AC35
A3
(J2)
(P2)
20
14
1/R 機構部
A3A1 (J22)

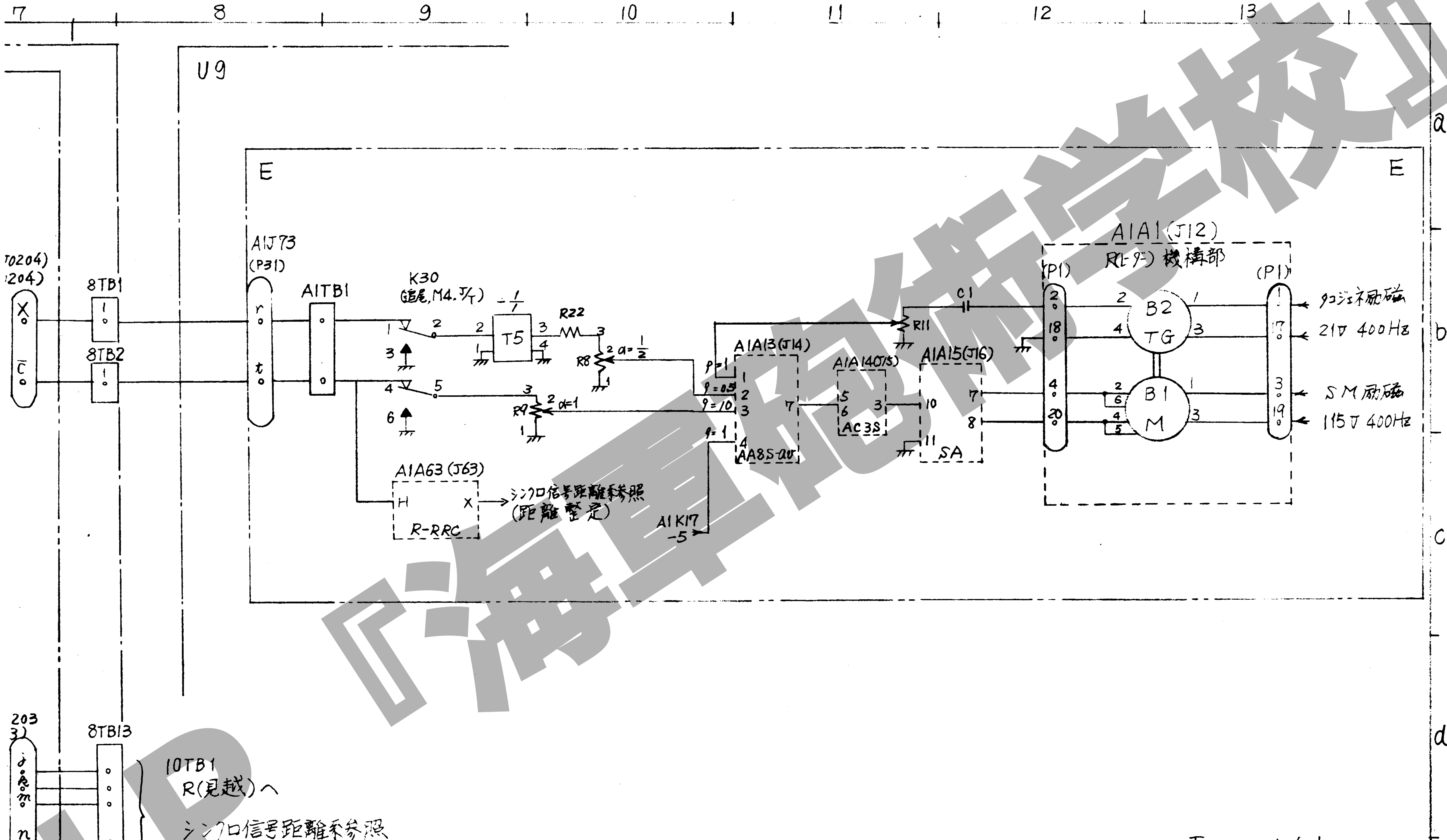
HP『海軍砲術学校』


13
14
15
16
17
18
19
a
b
c
d
e
U8
E
A3J2
(P12)
EE
e(R)
<+>
8TB9
8A2J0204-X
座標変換部系参照
モード2
1/(2√2)
T3
e(R)/R
<+>
8TB9
8A2J204-W
座標変換部系参照
モード2
(P2)
CC4
√L
AC35
A7
(J2)
CC2
L
AC35
A3
(J2)
A3J2
(P12)
DD
1/R 機構部
A3A1 (J22)
K28
(1kyd-8kyd)
A3J4
(P14)
A1J71
(P2)
K23
(M2,3)
A1TB1
K26
(M1)
A1
TB1
A1J71
(P2)
8TB9
8A2J0203-Z
座標変換部系参照、
モード2
F022126
距離追尾(モード2)系統図

HP『海軍砲術学校』


U8
B
A2A3 (J31)
R(低速)
(P31)
Tテチェーン
AA34L(J305)
AB13L(J306)
AB14L(J307)
20 DR CW(+)
B1
TG
M
B2
18CT4
f
S1
S2
S3
R1
R2
追尾信号
モード1ヨリ
A2A2(J22)
R(高速ヨリ)
U
N
SM励磁
115V 400Hz
追尾信号
モード1参照
α=−1/20
T2
K3
(R高速, 角追3秒)
α=−1/2
T3
A2(J0204)
(P0204)
X
C̄
A2A3 (J21)
R(高速)
(P21)
TGチェーン
AA34L(J302)
AB13L(J303)
AB14L(J304)
B1
T.G
M
B2
18CT4
C
B3
18CT4
f
A2A25(J25)
TP4
T1
R3
AK3S
A2A3 (J31)
R(低速)軸へ
A2A2(J22)
(P22)
シンクロ励磁
115V 400Hz
B4
23TX4
f
B5
23TX4
C
A2J0203
(P0203)
1/2

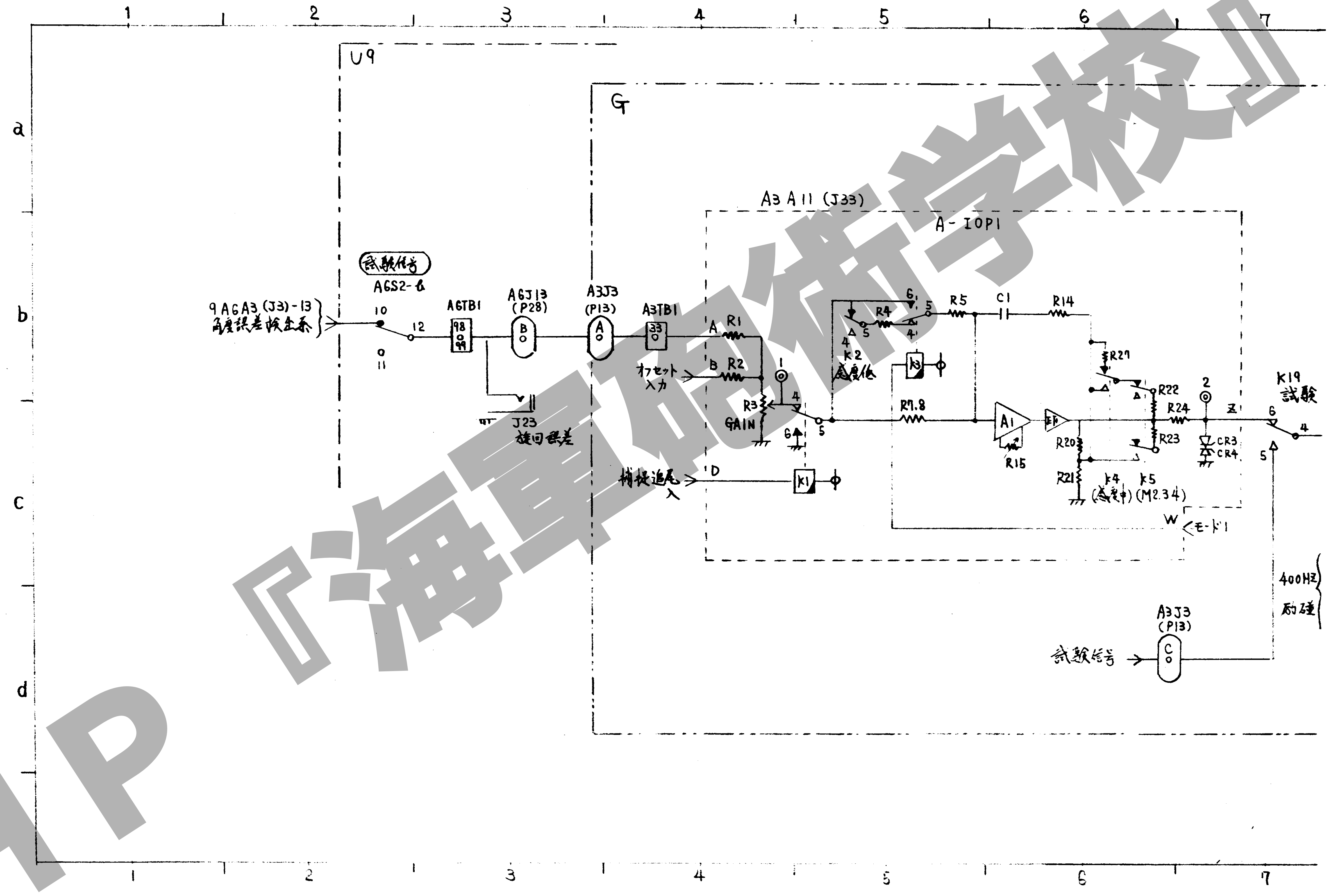
HP『海軍砲術学校』



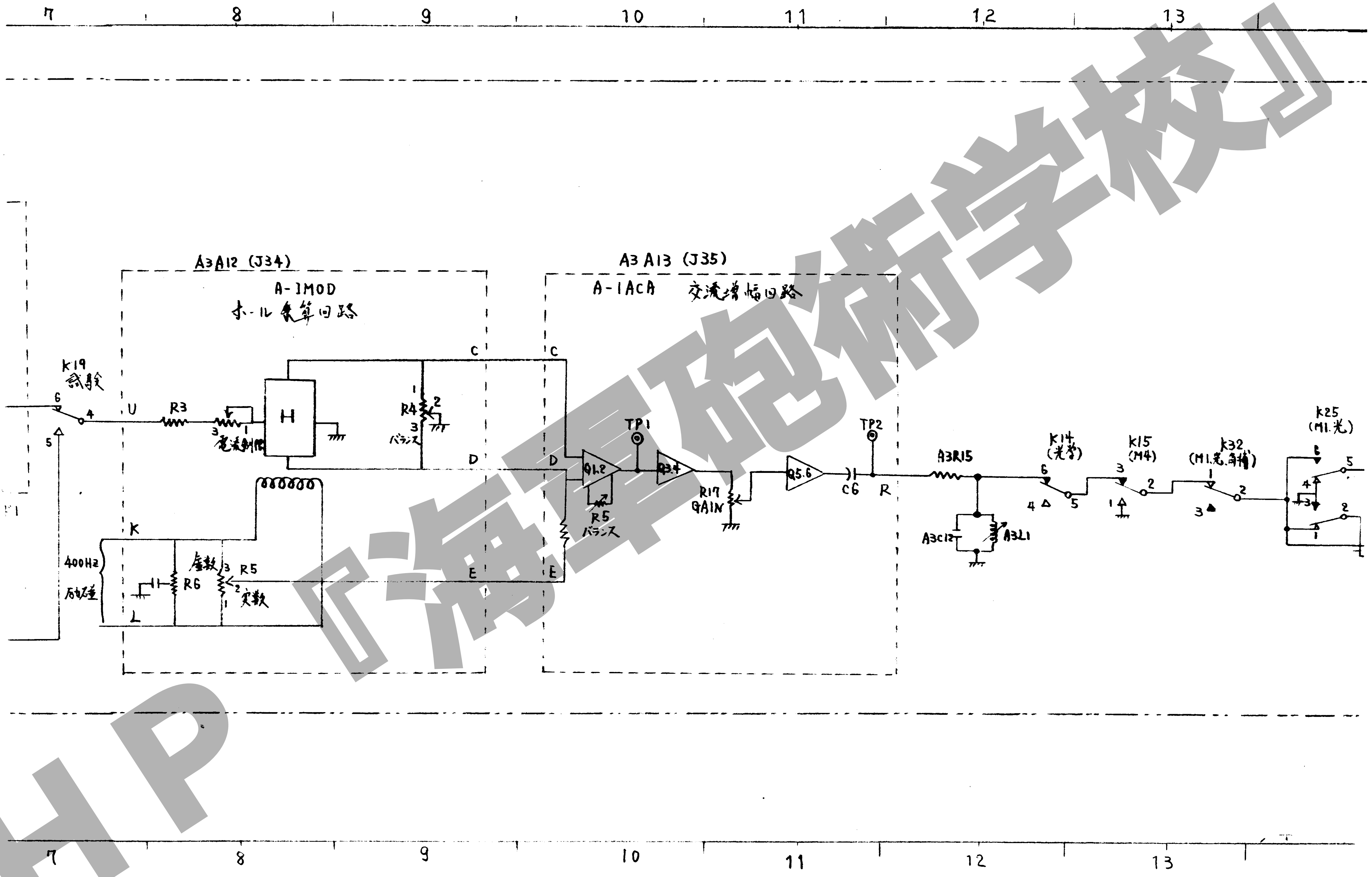
F022161

距離シンクロ(追尾)系統図

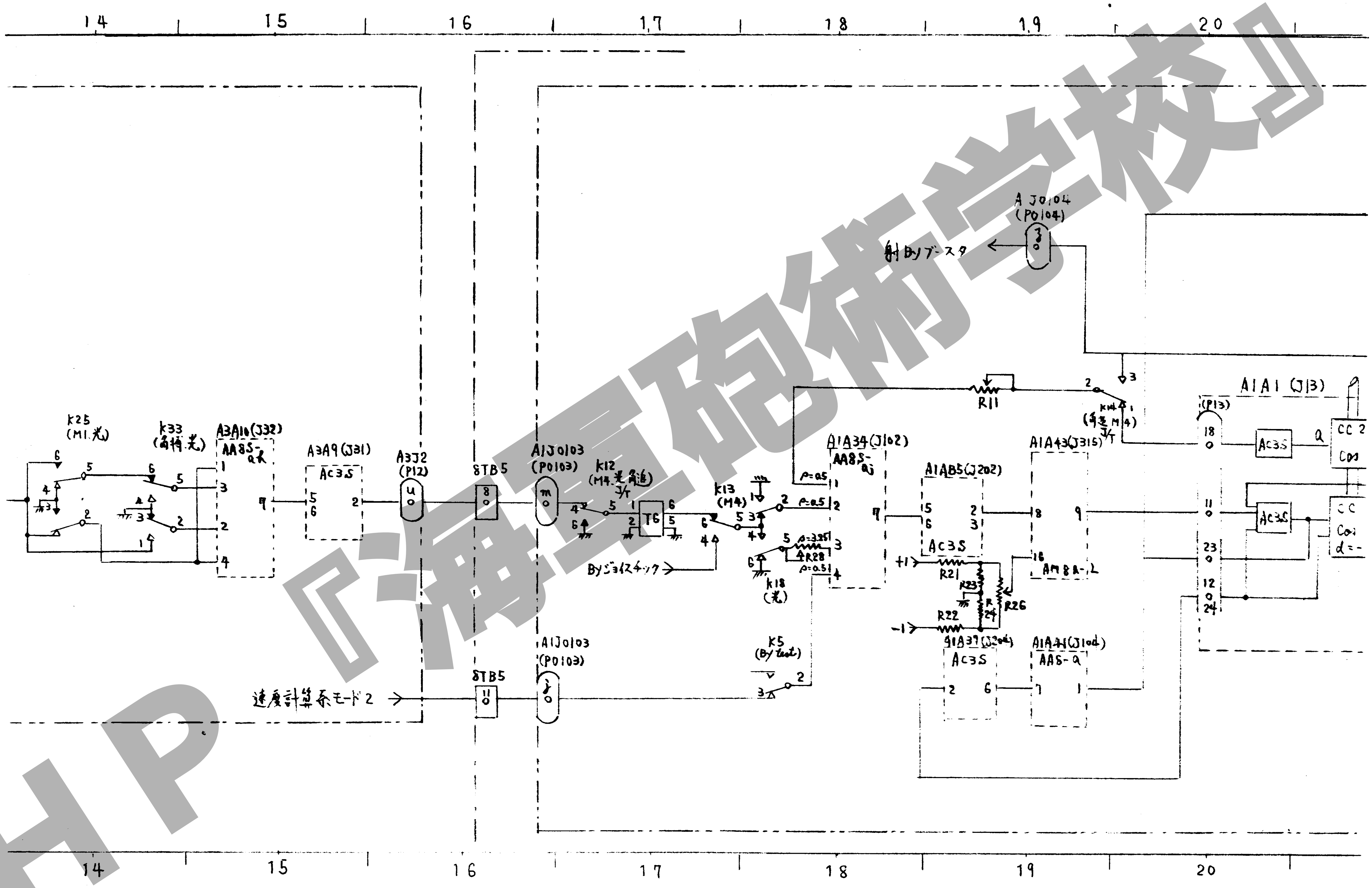
HP『海軍砲術学校』

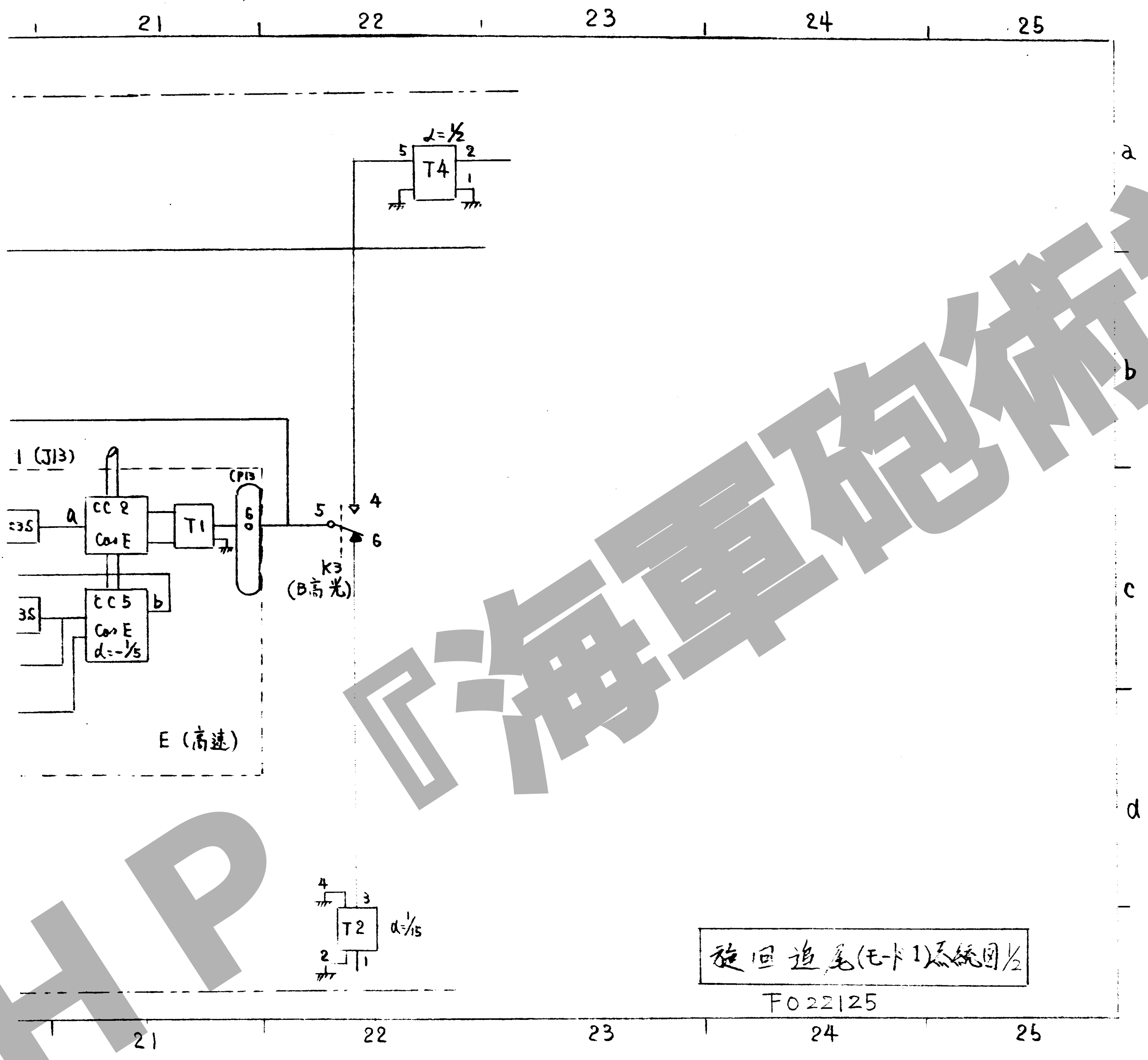

U9
G
A3 A11 (J33)
A-IOP1
試験信号
A6S2-6
9 A6A3 (J3)-13
角度誤差検出系
A6TB1
A6J13
(P28)
A3J3
(P13)
A3TB1
J23
旋回誤差
オフセット
入力
捕捉追尾
入
GAIN
K2
K1
K3
R1
R2
R3
R4
R5
C1
R14
R27
R22
R23
R24
R7.8
A1
R15
R20
R21
K4
K5
(M2.34)
CR3
CR4
K19
試験
W
<モード1
400HZ
A3J3
(P13)
試験信号

HP『海軍砲術学校』

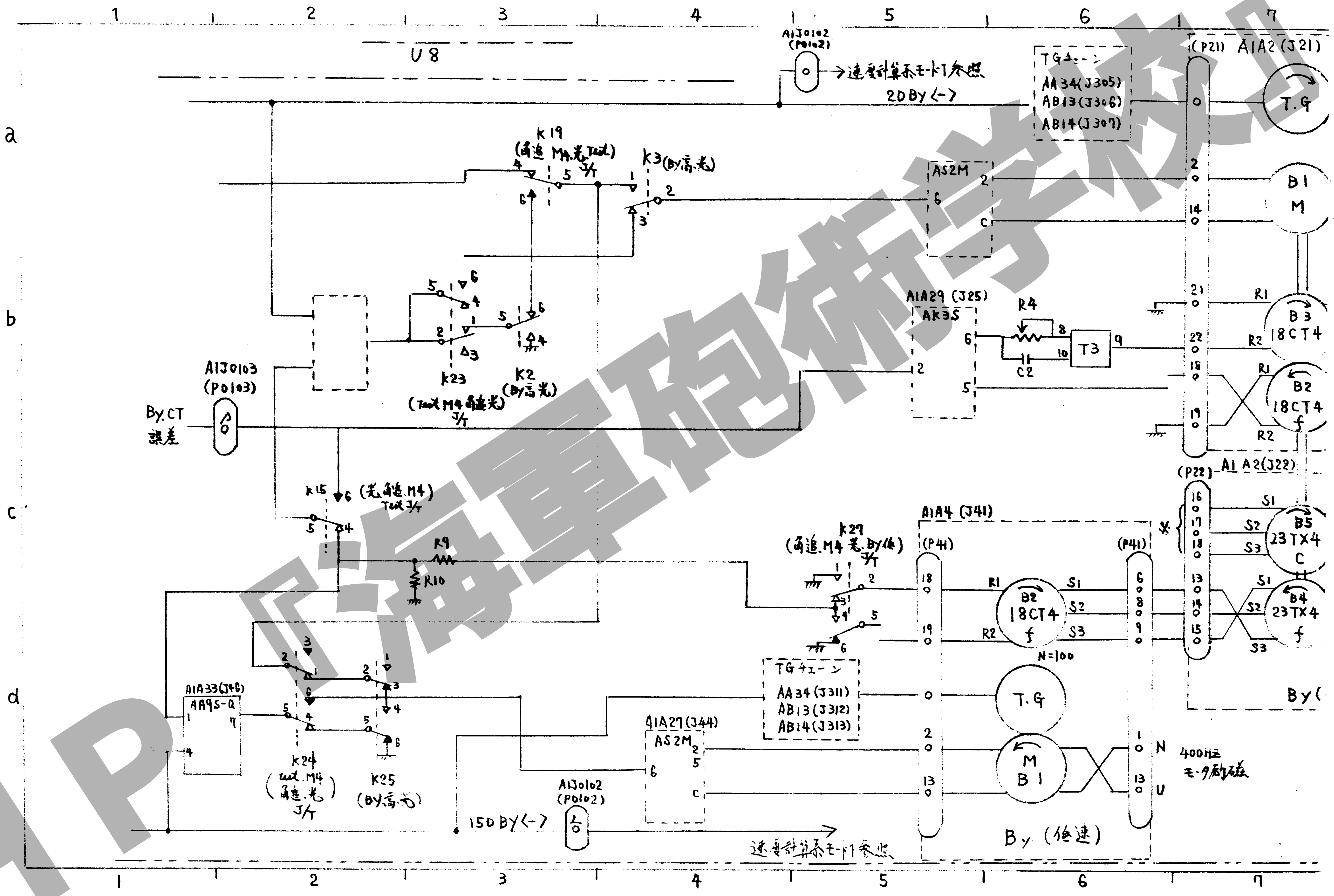

7
8
9
10
11
12
13
A3A12 (J34)
A-1MOD
ホール乗算回路
A3A13 (J35)
A-1ACA
交流増幅回路
K19
試験
U
R3
電流制限
H
R4
バランス
C
D
E
K
L
400Hz
励磁
R6
R5
実数
TP1
Q1.2
Q3.4
R5
バランス
R17
GAIN
Q5.6
C6
TP2
R
A3R15
A3C12
A3L1
K14
(光学)
K15
(M4)
K32
(M1.光.角補)
K25
(M1.光)

HP『海軍砲術学校』

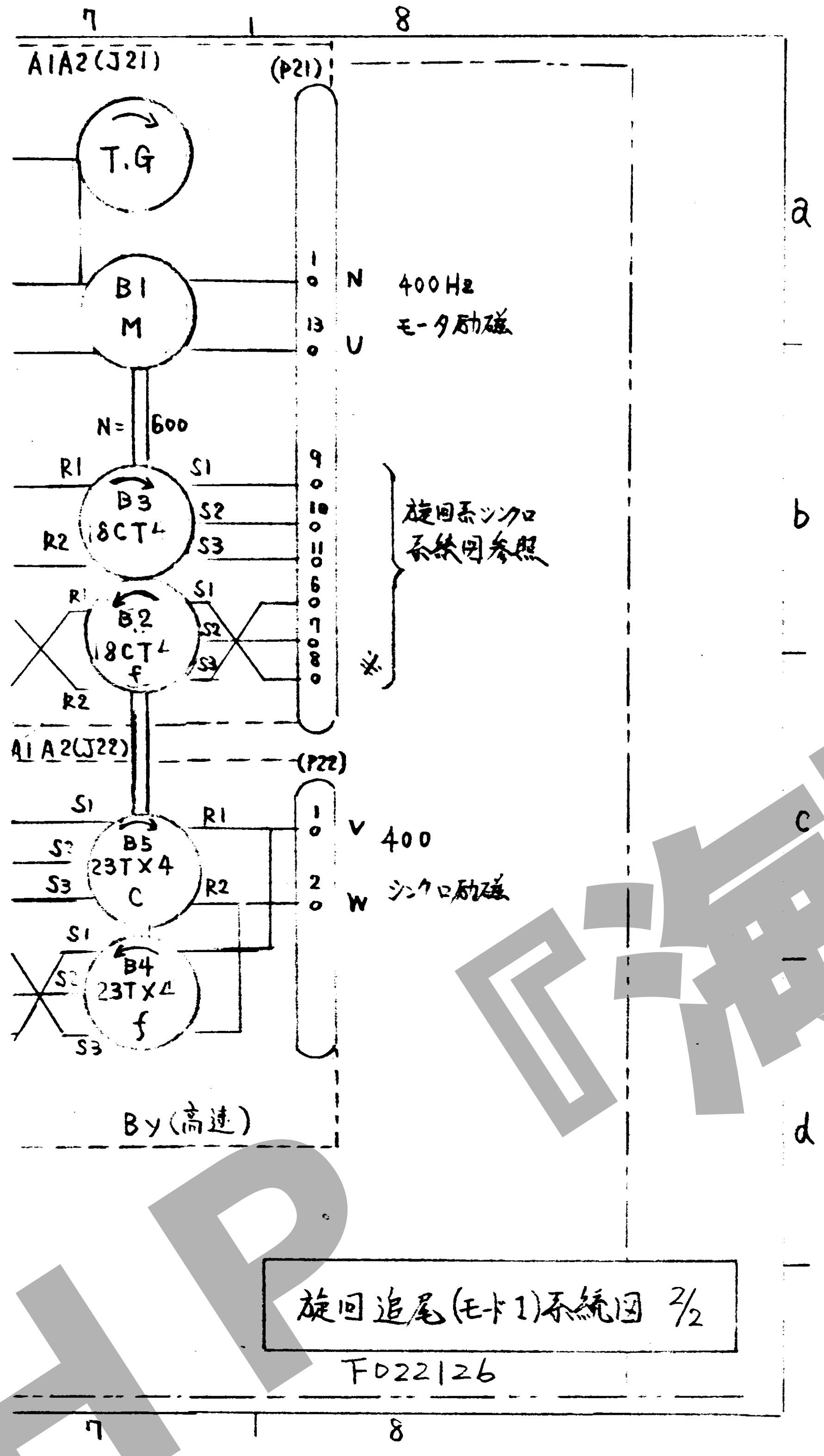

14 15 16 17 18 19 20
K25 (M1.光)
K33 (俯仰.光)
A3A10(J32)
AA8S-
A3A9(J31)
AC3S
A3J2 (P12)
8TB5
A1J0103 (P0103)
K12 (M4.光 自追)
TG
K13 (M4)
K18 (光)
Byジョイスティック
速度計算系モード2
K5 (By test)
A1A34(J102)
AA8S-
ρ=0.5
ρ=3.25
ρ=0.5
R28
A J0104 (P0104)
射Byブースタ
R11
K14 (手動 M4)
A1AB5(J202)
AC3S
A1A43(J315)
AM8A-L
R21
R22
R23
R24
R26
+1
-1
A1A37(J204)
AC3S
A1A41(J104)
AAS-a
A1A1 (J13)
(P13)
AC3S
CC 2
CC
HP『海上砲術学校』


21 22 23 24 25
a
b
c
d
α=1/2
T4
5
2
1
1 (J13)
CC 2
Cos E
a
T1
(P13
6
5
4
6
K3
(B高光)
CC 5
Cos E
α=-1/5
b
E (高速)
T2
α=1/15
4
3
2
1
旋回追尾(モード1)系統図1/2
F022125

HP『海軍砲術学校』


U8
A1J0102
(P0102)
速度計算系モード1参照
2DBy(-)
TGチェーン
AA34(J305)
AB13(J306)
AB14(J307)
(P21)
A1A2(J21)
T.G
K19
(角追 M4.光.Test)
J/T
K3(BY高.光)
AS2M
B1
M
K23
(Test M4 角追光)
K2
(By高光)
A1J0103
(P0103)
By.CT
誤差
A1A29(J25)
AK3S
R4
C2
T3
B3
18CT4
B2
18CT4
f
R1
R2
(P22)
A1 A2(J22)
S1
S2
S3
B5
23TX4
C
B4
23TX4
K15
(光.角追.M4
Test J/T
R9
R10
K27
(角追.M4 光.BY低)
A1A4 (J41)
(P41)
N=100
TGチェーン
AA34(J311)
AB13(J312)
AB14(J313)
A1A33(J46)
AA9S-Q
K24
(test.M4
角追.光
J/T)
K25
(BY高光)
A1A27(J44)
AS2M
A1J0102
(P0102)
15DBY(-)
速度計算系モード1参照
400Hz
モータ励磁
By (低速)
By(

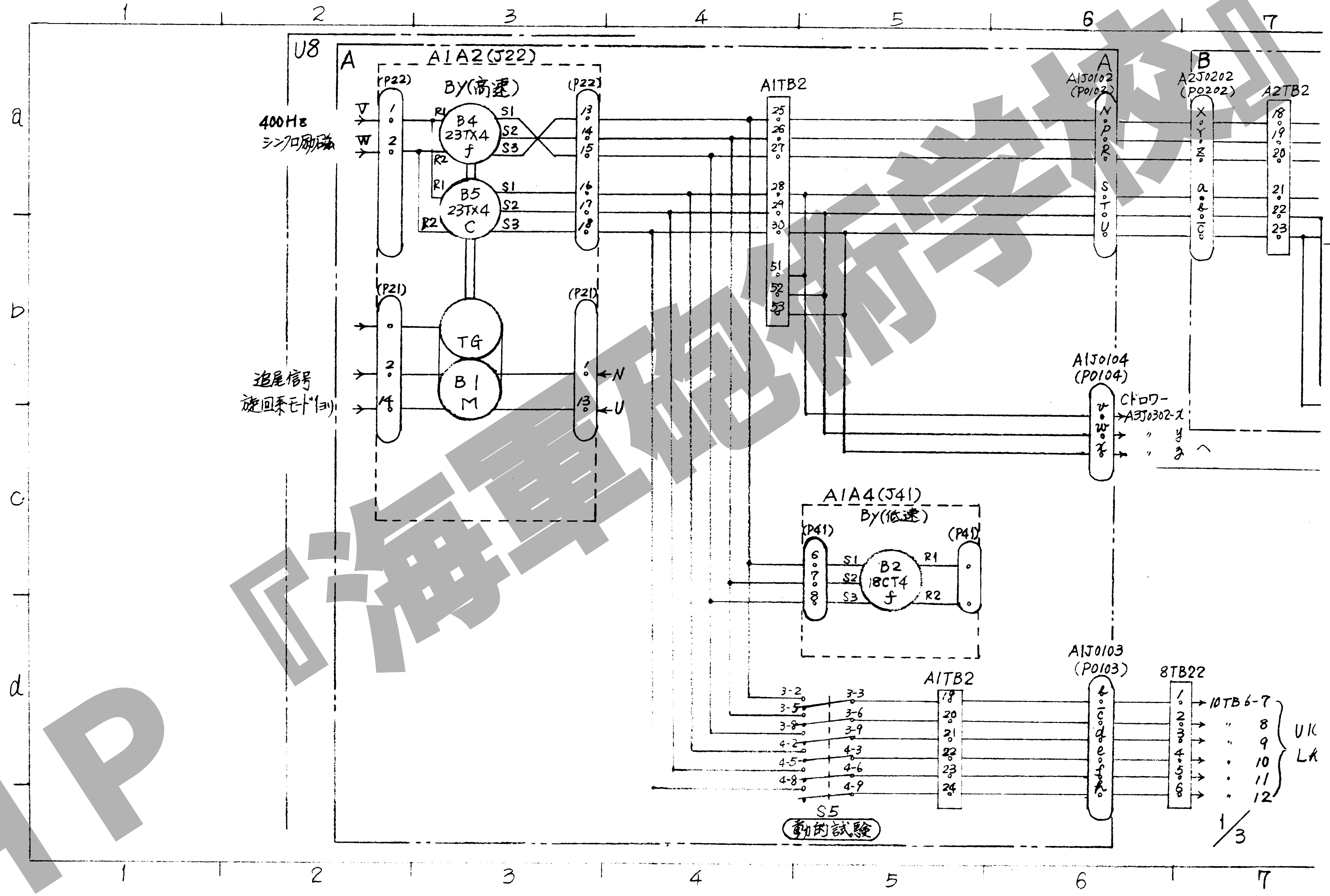
HP『海軍砲術学校』



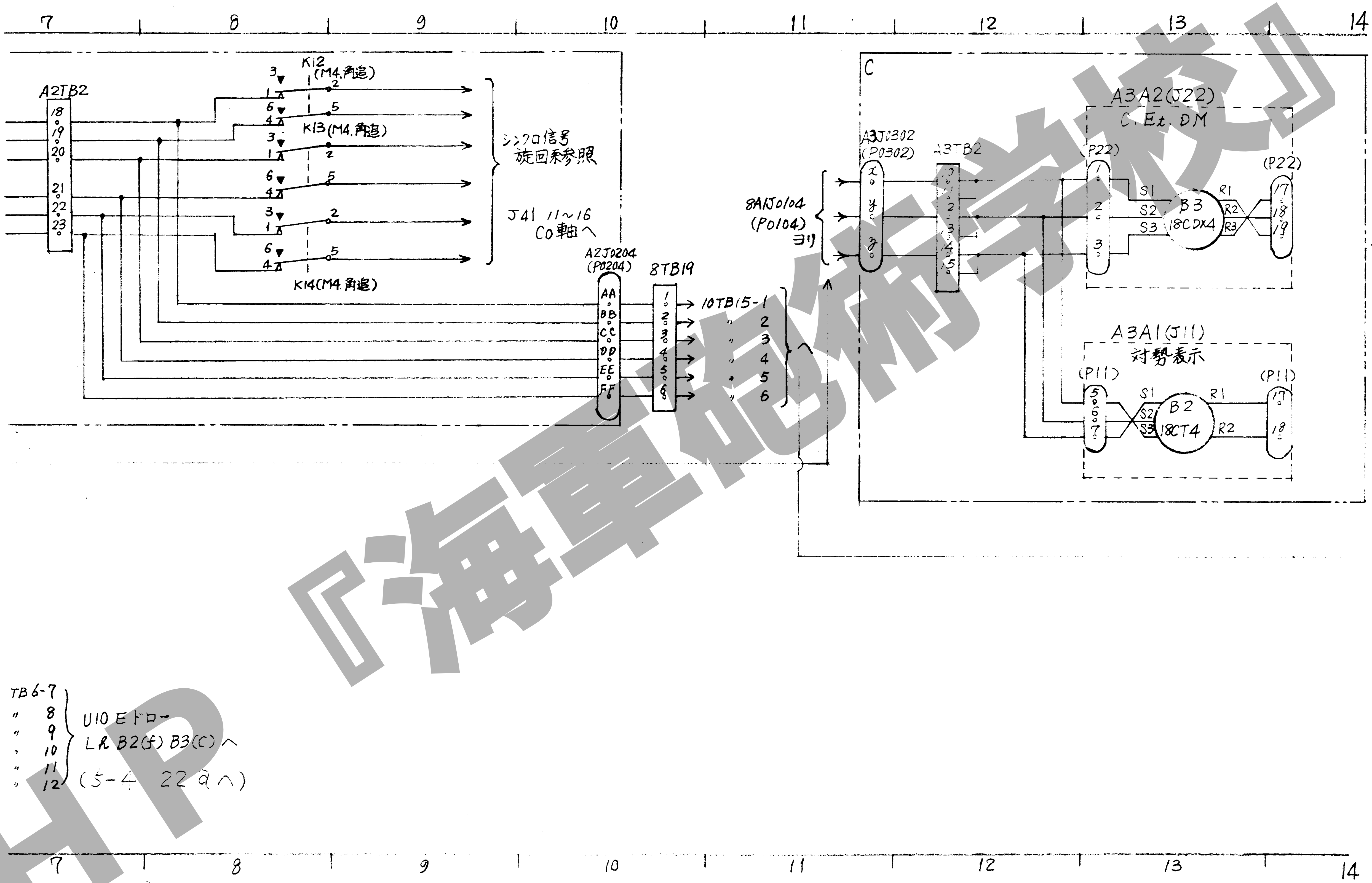
旋回追尾(モード1)系統図 2/2

F022126

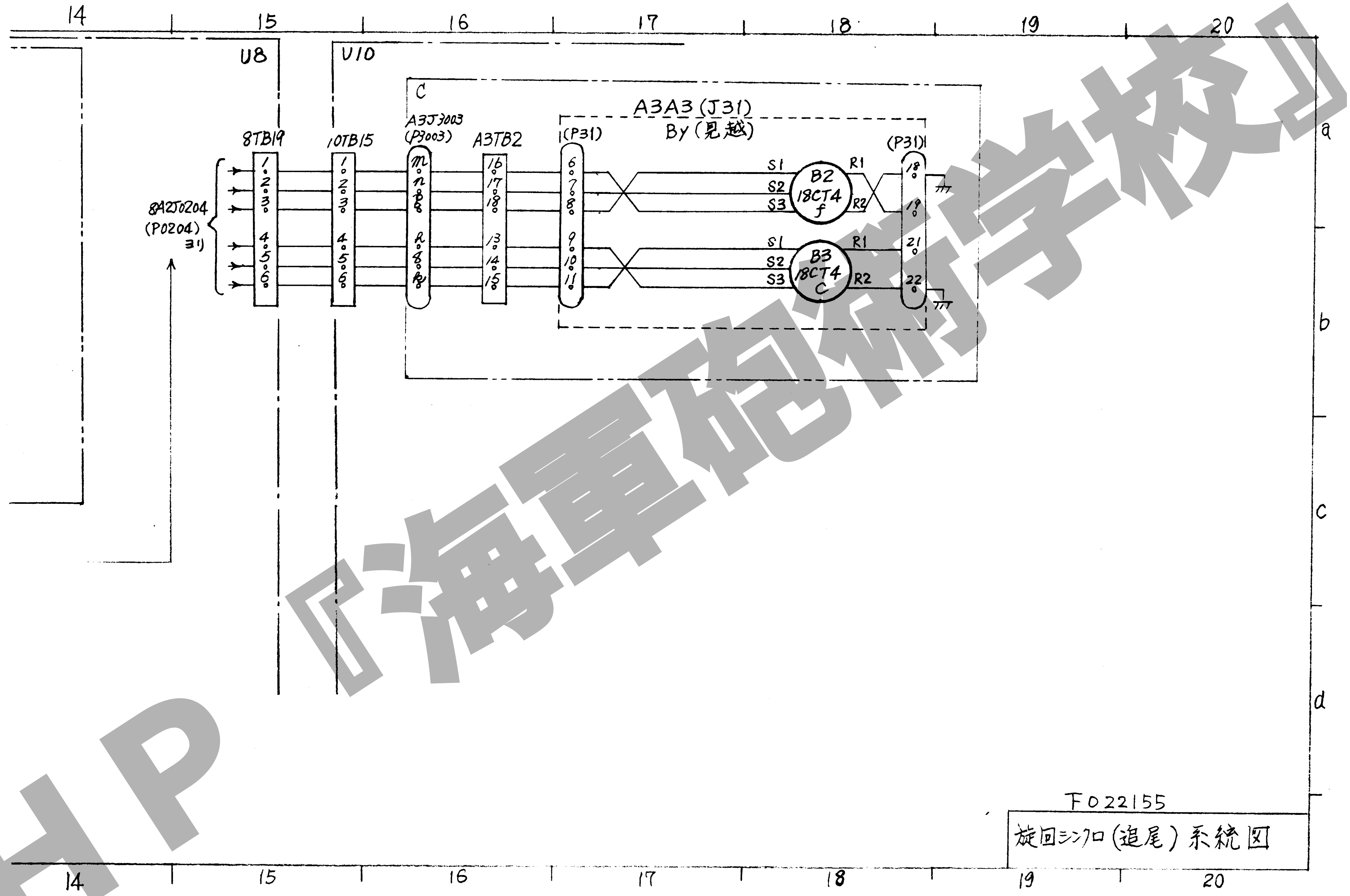
『海軍砲術学校』 HP


1
2
3
4
5
6
7
a
b
c
d
U8
A
A1A2(J22)
(P22)
BY(高速)
400Hz
シンクロ励磁
V
W
B4
23TX4
f
R1
R2
S1
S2
S3
B5
23TX4
C
13
14
15
16
17
18
(P21)
TG
B1
M
追尾信号
旋回系モード(ヨリ)
N
U
A1TB2
25
26
27
28
29
30
51
52
53
A
A1J0102
(P0102)
N
P
R
S
T
U
B
A2J0202
(P0202)
X
Y
Z
a
b
c
A2TB2
18
19
20
21
22
23
A1J0104
(P0104)
v
w
z
Cドロワー
A3J0302-x
″ y
″ z へ
A1A4(J41)
By(低速)
(P41)
6
7
8
B2
18CT4
f
R1
R2
3-2
3-3
3-5
3-6
3-8
3-9
4-2
4-3
4-5
4-6
4-8
4-9
S5
動的試験
A1TB2
19
20
21
22
23
24
A1J0103
(P0103)
b
c
d
e
f
h
8TB22
1
2
3
4
5
6
10TB 6-7
″ 8
″ 9
・ 10
・ 11
・ 12
UK
LK
1/3

HP『海軍砲術学校』


7 8 9 10 11 12 13 14
A2TB2
18 19 20 21 22 23
K12 (M4.角追)
K13 (M4.角追)
K14 (M4.角追)
シンクロ信号
旋回系参照
J41 11~16
Co軸へ
A2J0204
(P0204)
AA BB CC DD EE FF
8TB19
10TB15-1
〃 2
〃 3
〃 4
〃 5
〃 6
へ
8A1J0104
(P0104)
ヨリ
C
A3J0302
(P0302)
A3TB2
A3A2(J22)
C. Et. DM
(P22)
S1 S2 S3
B3
18CDX4
R1 R2 R3
(P22)
17 18 19
A3A1(J11)
対勢表示
(P11)
5 6 7
S1 S2 S3
B2
18CT4
R1 R2
(P11)
17 18
TB6-7
〃 8
〃 9
〃 10
〃 11
〃 12
U10 Eドロー
LR B2(f) B3(C)へ
(5-4 22 aへ)
7 8 9 10 11 12 13 14

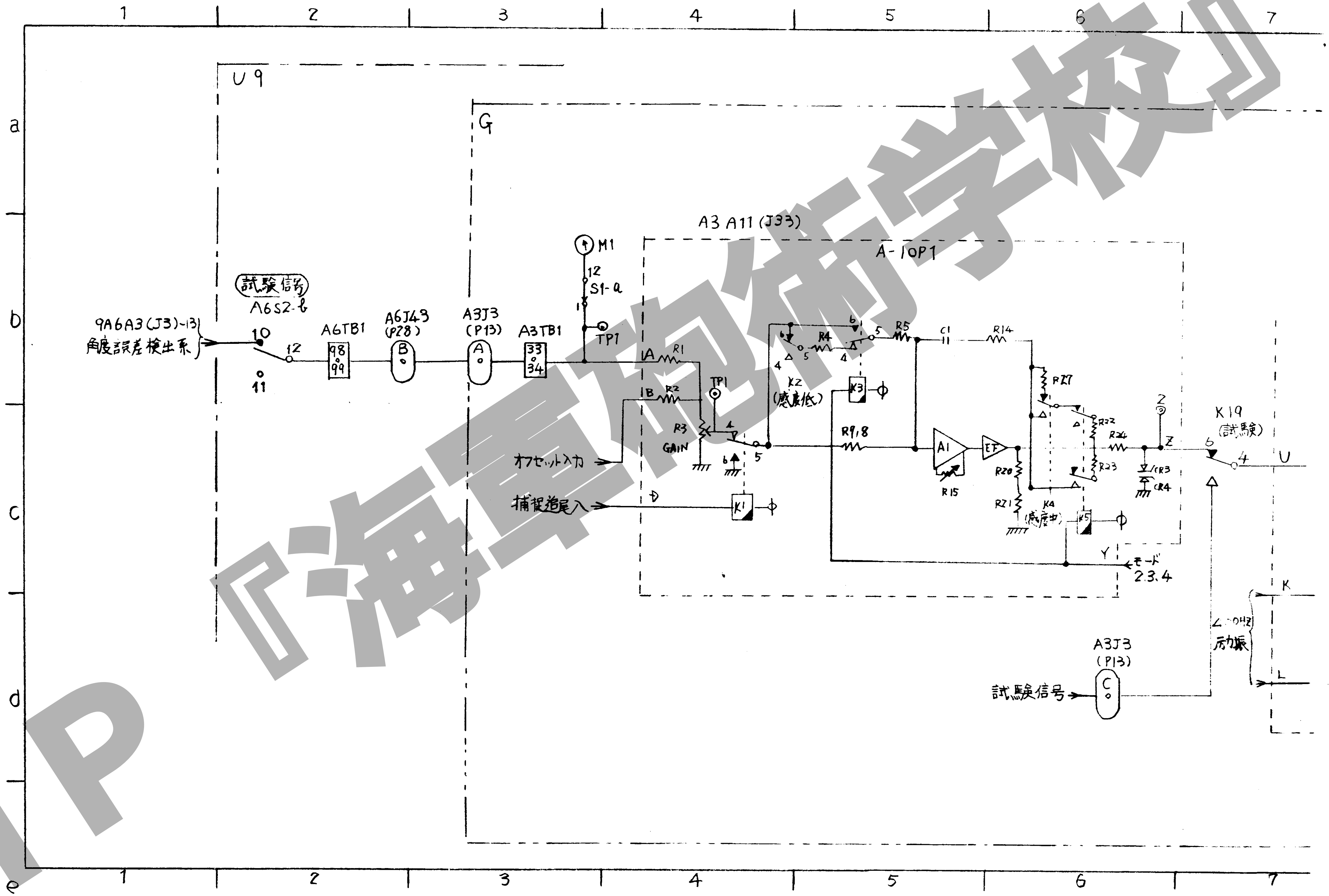
HP『海軍砲術学校』



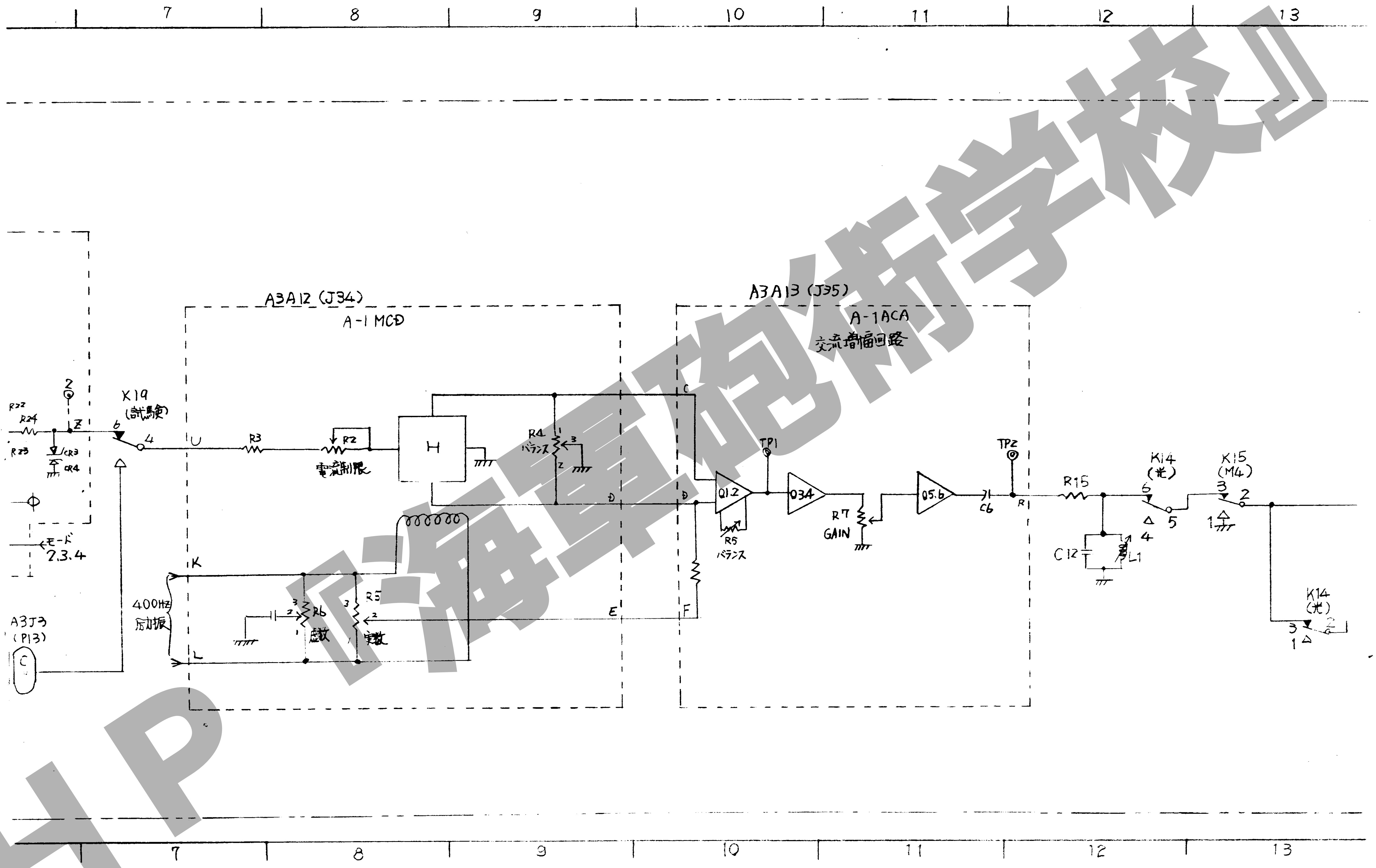
F022155

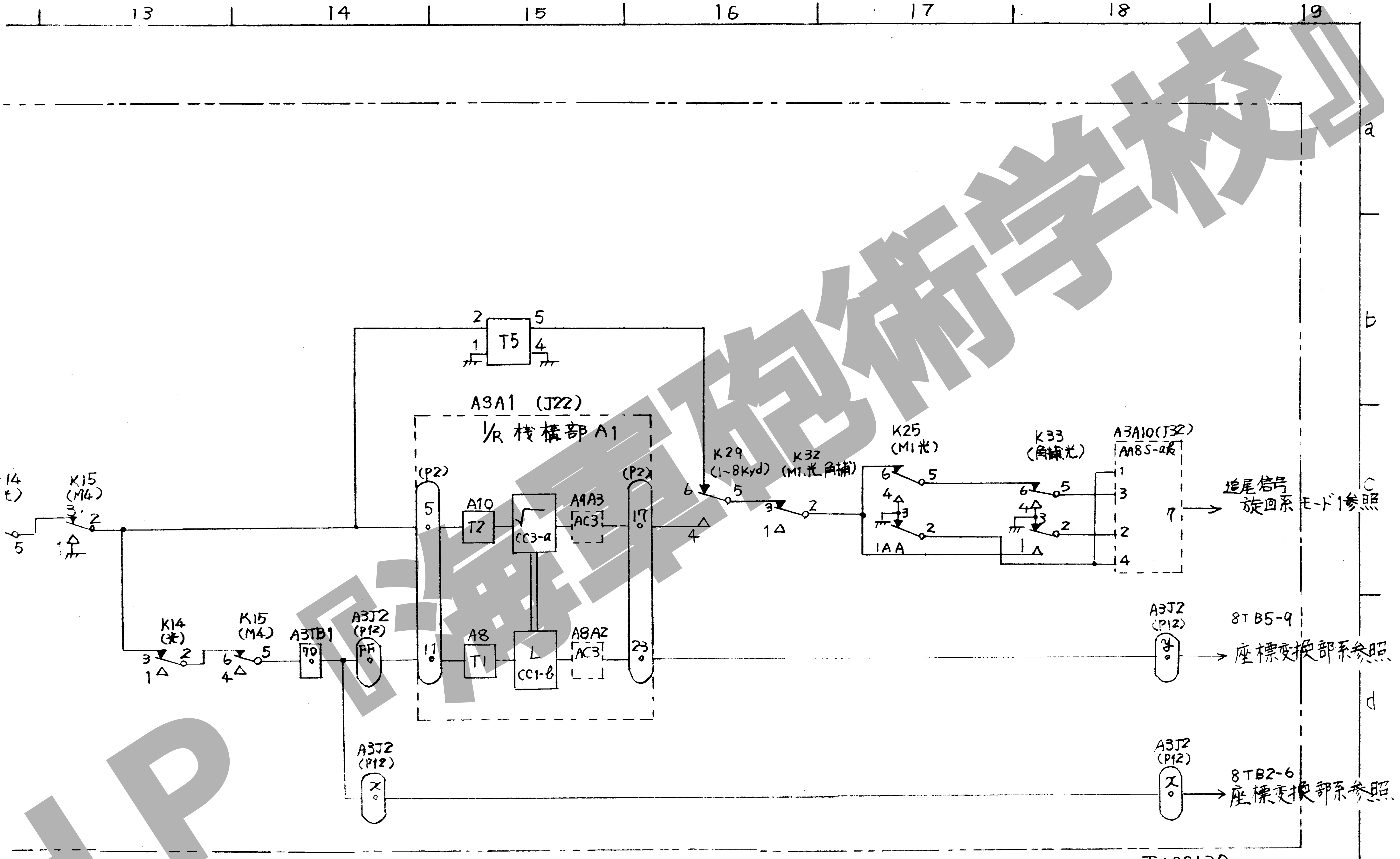
旋回シンクロ(追尾)系統図

HP『海軍砲術学校』


U9
G
A3 A11 (J33)
A-10P1
試験信号
A6S2-b
9A6A3(J3)-13
角度誤差検出系
10
11
12
A6TB1
98
99
A6J43
(P28)
B
A3J3
(P13)
A
A3TB1
33
34
M1
S1-a
TP1
R1
R2
R3
GAIN
オフセット入力
捕捉追尾入
K1
K2
(感度低)
K3
R4
R5
C1
R14
R9,8
A1
EF
R15
R20
R21
R27
R22
R23
R24
K4
(感度中)
K5
CR3
CR4
Z
Y
モード
2.3.4
K19
(試験)
U
K
L
400HZ
励振
A3J3
(P13)
C
試験信号

HP『海軍砲術学校』

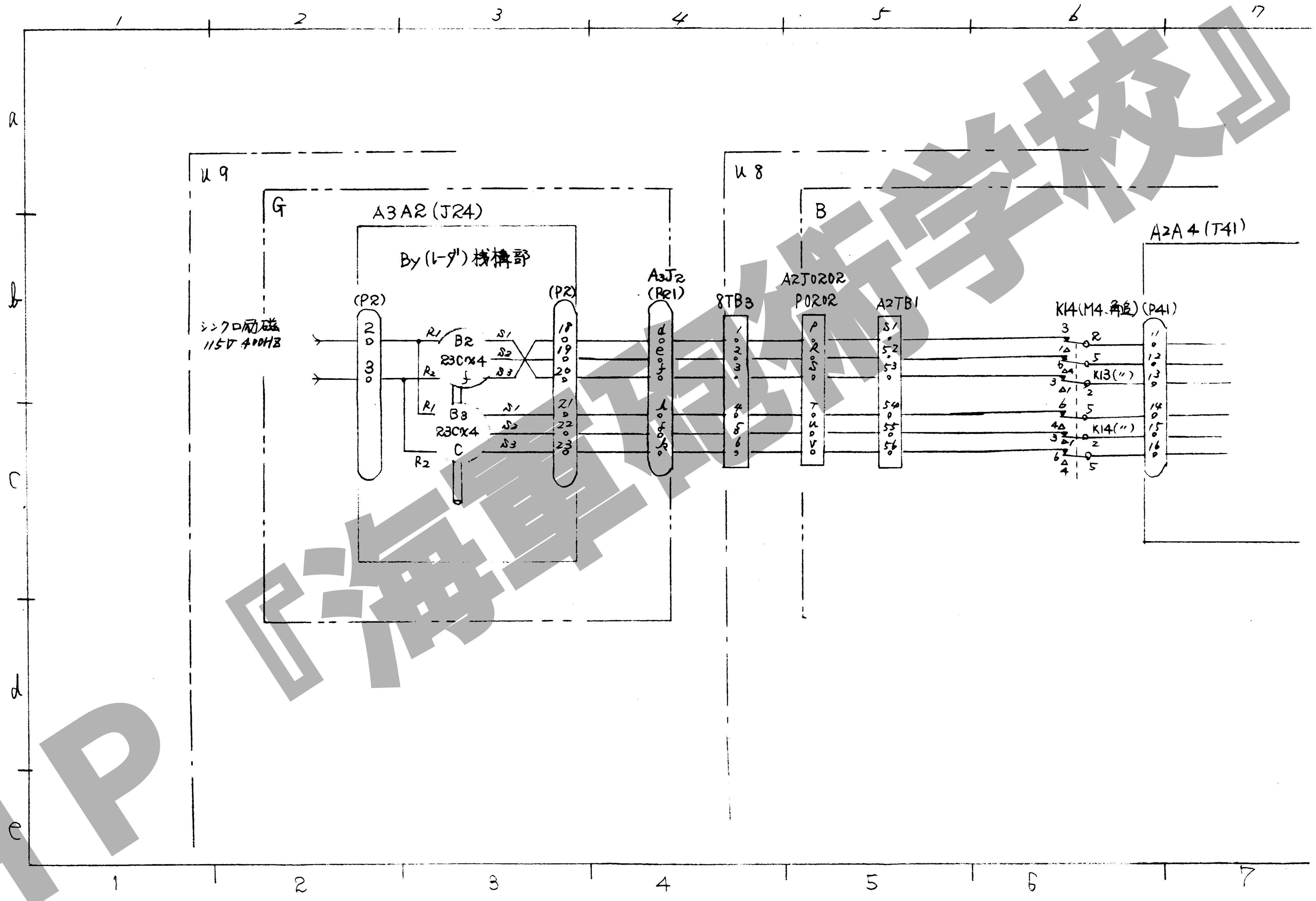

7 8 9 10 11 12 13
A3A12 (J34)
A-1 MCD
A3A13 (J35)
A-1ACA
交流増幅回路
R22
R24
R23
CR3
CR4
2
Z
K19
(試験)
6
4
U
R3
R2
電流制限
H
R4
バランス
1
3
2
C
D
D
TP1
Q1.2
Q3.4
Q5.6
R5
バランス
R7
GAIN
C6
TP2
R
R15
C12
L1
K14
(光)
6
5
4
K15
(M4)
3
2
1
モード
2.3.4
K
L
400Hz
励振
R6
虚数
R5
実数
E
F
A3J3
(P13)
C
K14
(光)
3
2
1
HP『海軍砲術学校』



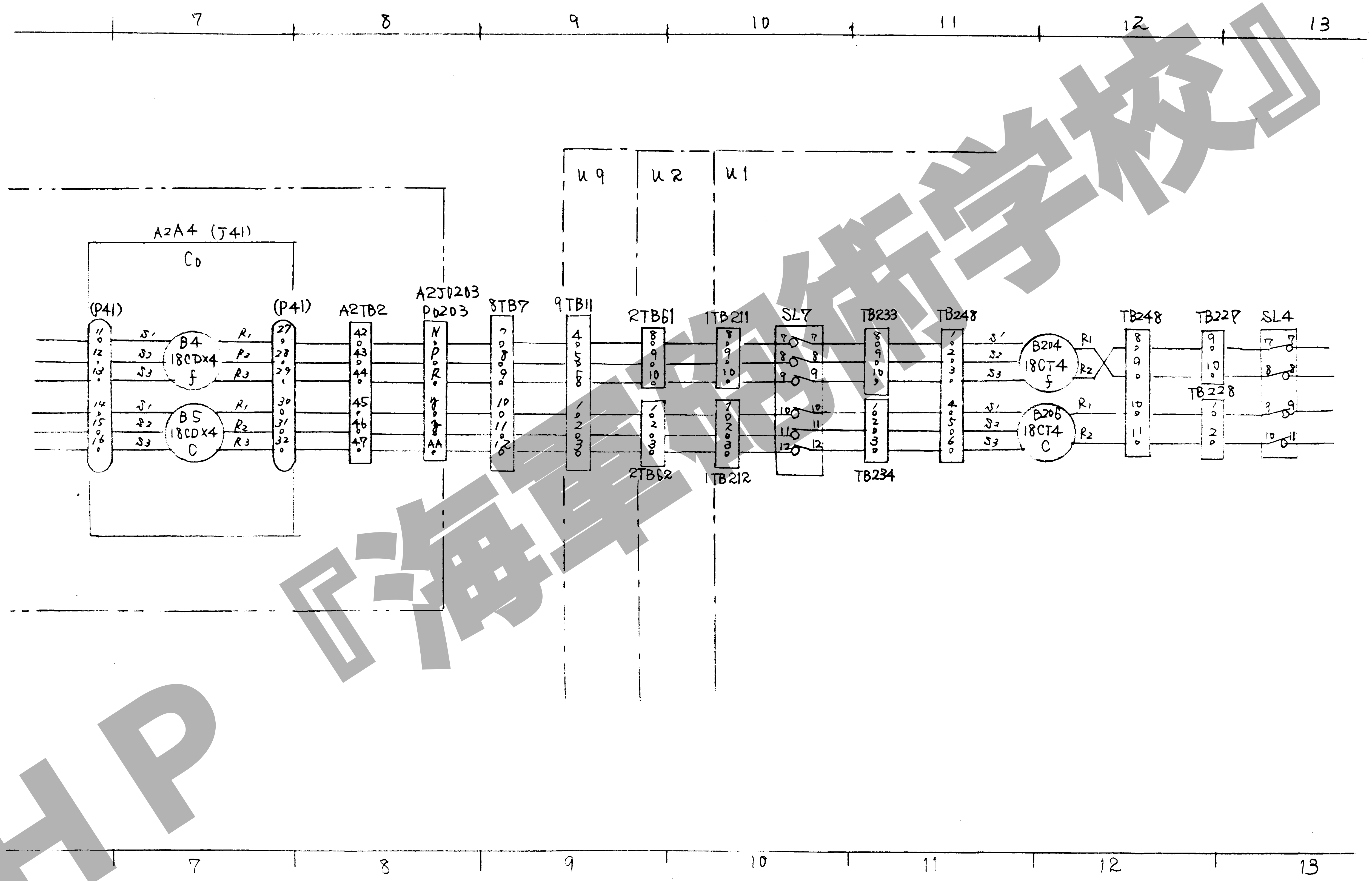
F022130

旋回追尾(モード2)系統図

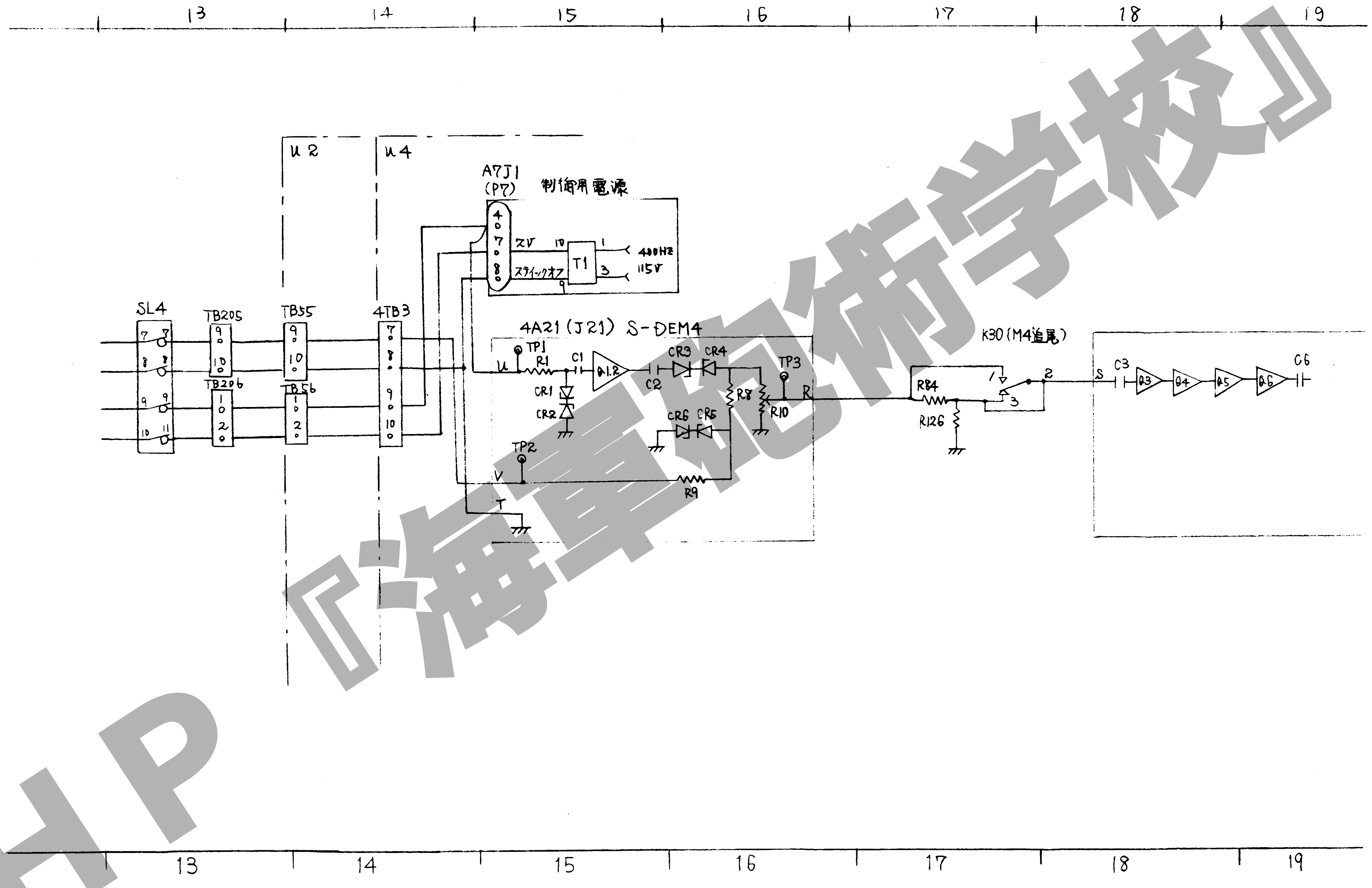
HP『海自砲術学校』


U9
G
A3A2(J24)
By(レーダ)機構部
(P2)
シンクロ励磁
115V 400HZ
B2
23CX4
B3
23CX4
C
R1
R2
S1
S2
S3
(P2)
A3J2
(P21)
U8
B
8TB3
A2J0202
P0202
A2TB1
K14(M4.角追)
K13(〃)
K14(〃)
(P41)
A2A4(T41)

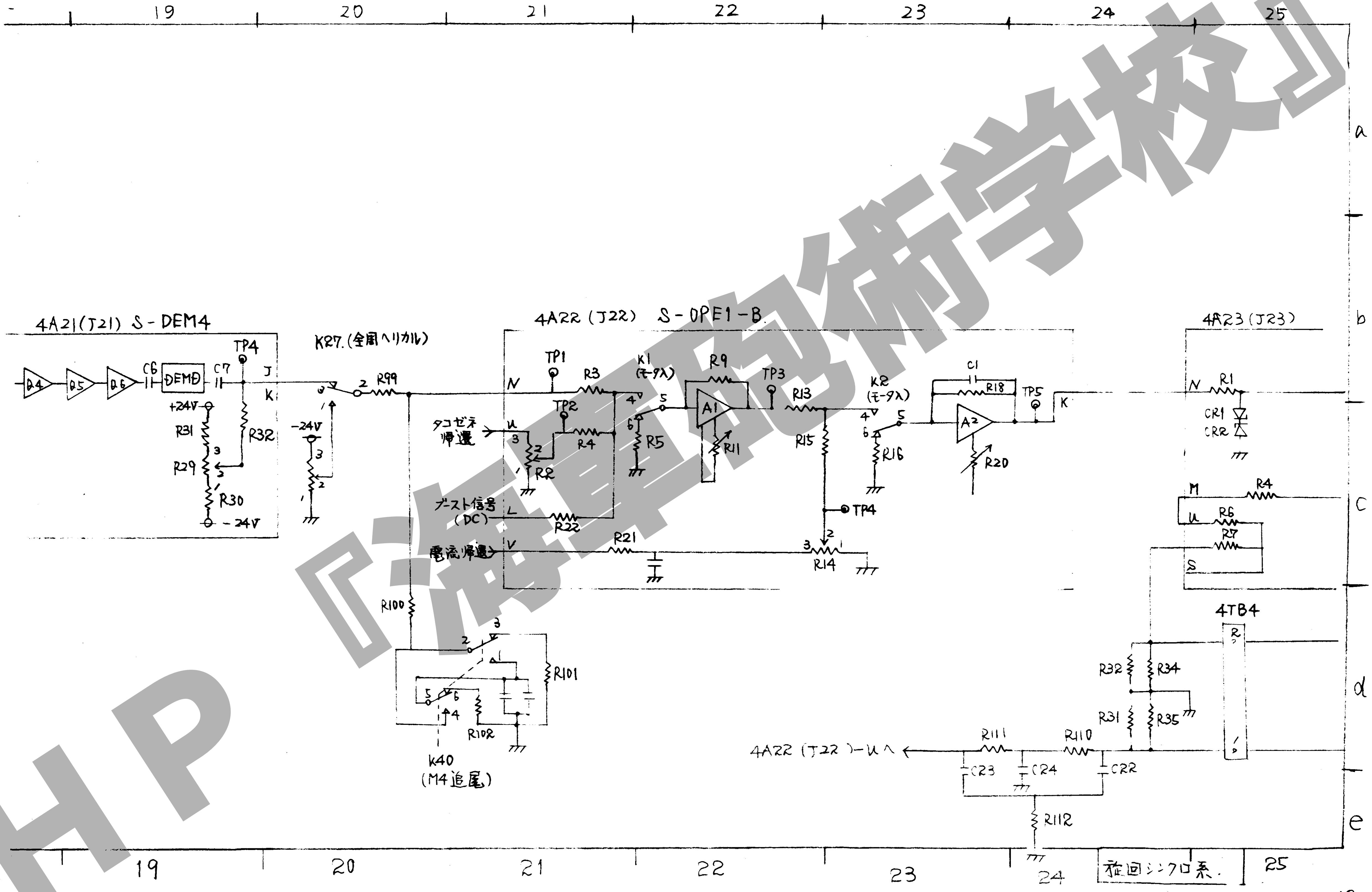
HP『海軍電術学校』

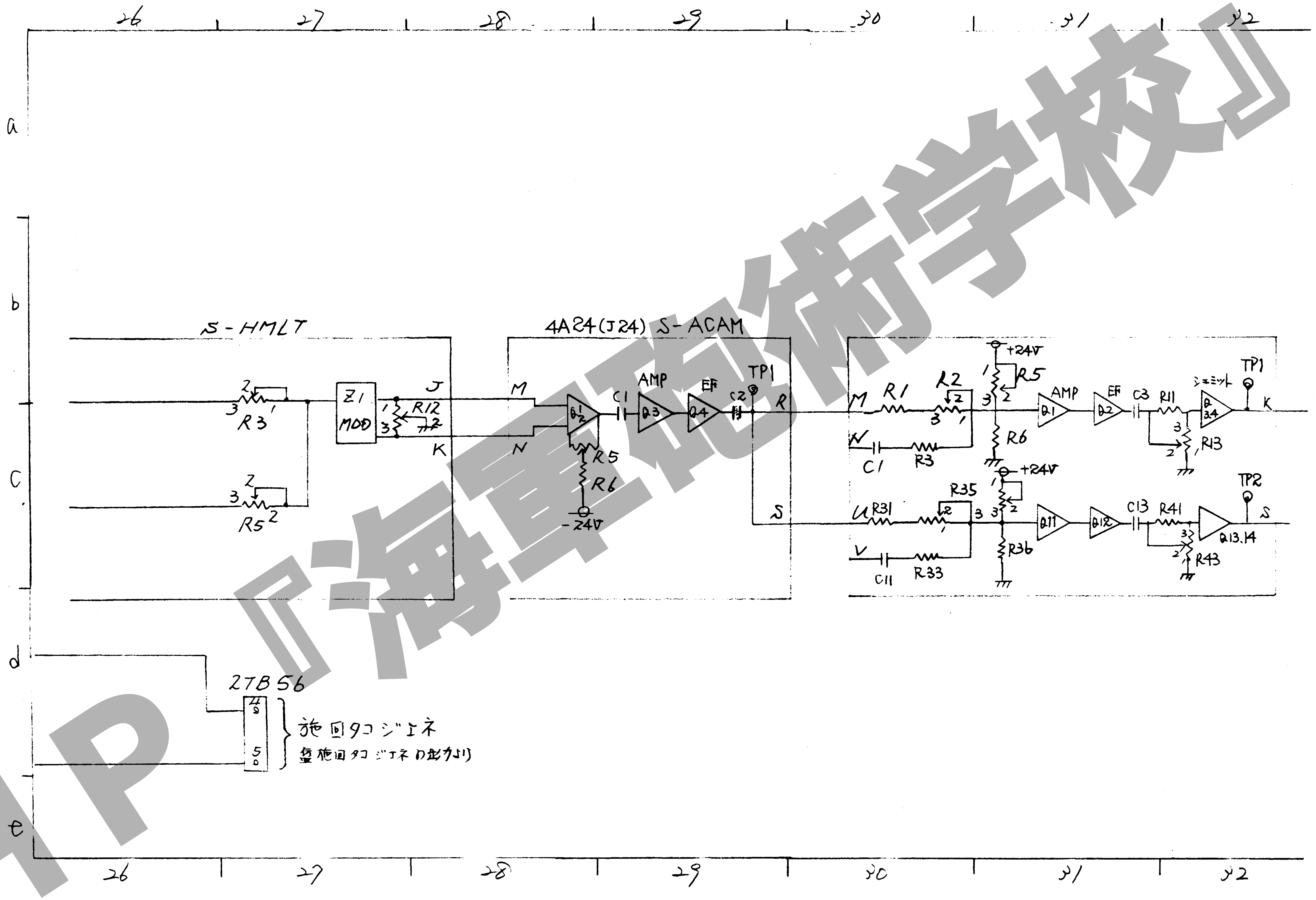

7
8
9
10
11
12
13
U9
U2
U1
A2A4 (J41)
C0
(P41)
(P41)
B4
18CDX4
f
B5
18CDX4
C
S1
S2
S3
R1
R2
R3
A2TB2
A2J0203
P0203
8TB7
9TB11
2TB61
2TB62
1TB211
1TB212
SL7
TB233
TB234
TB248
B204
18CT4
f
B206
18CT4
C
TB248
TB227
TB228
SL4

HP『海軍砲術学校』

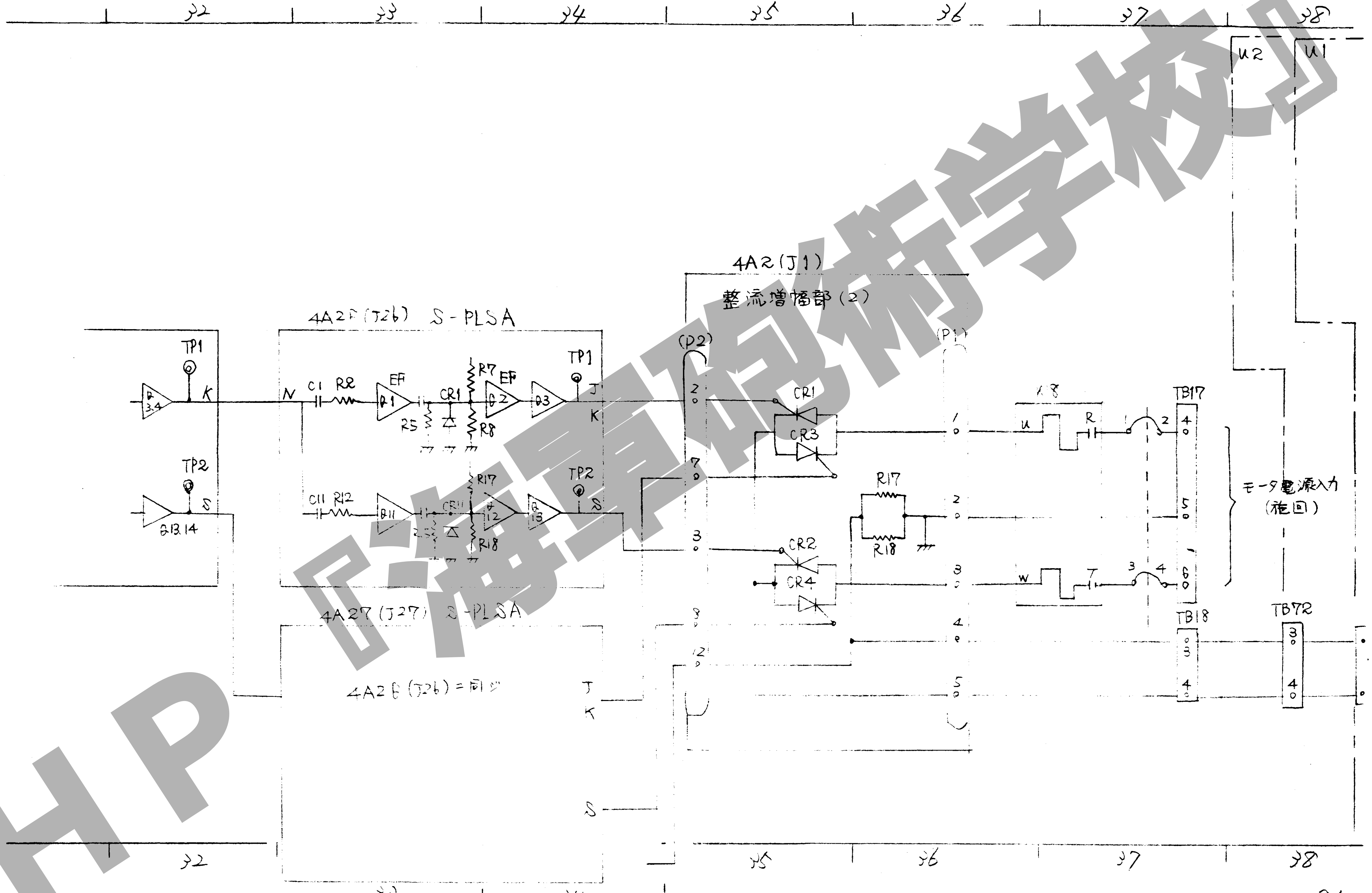

13 14 15 16 17 18 19
U2
U4
A7J1 (P7)
制御用電源
スV
スティックオフ
T1
400HZ
115V
SL4
TB205
TB206
TB55
TB56
4TB3
4A21 (J21) S-DEM4
TP1
R1
C1
Q1.2
C2
CR3
CR4
TP3
R8
R10
R
CR1
CR2
CR6
CR5
TP2
V
R9
T
U
K30 (M4追尾)
R84
R126
S
C3
Q3
Q4
Q5
Q6
C6

HP『海軍砲術学校』

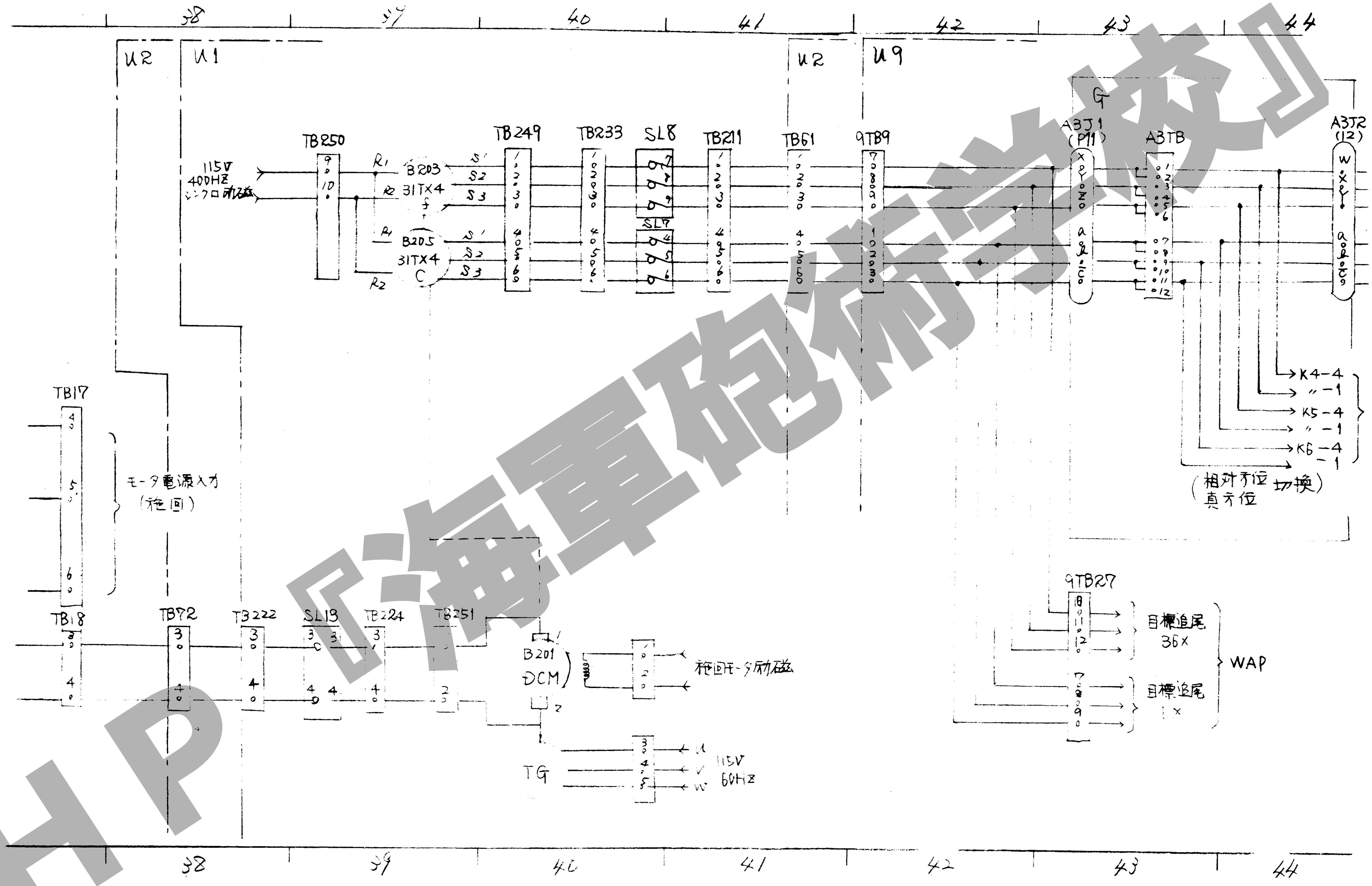

19
20
21
22
23
24
25
a
b
c
d
e
4A21(J21) S-DEM4
Q4
Q5
Q6
C6
DEMD
C7
TP4
J
K
+24V
R31
R32
R29
R30
-24V
K27.(全周ヘリカル)
R99
R100
K40
(M4追尾)
R101
R102
4A22 (J22) S-OPE1-B
TP1
R3
N
K1
(モータλ)
R9
TP3
TP2
タコゼネ
帰還
u
R4
R5
A1
R11
R2
ブースト信号
(DC)
L
R22
電流帰還
V
R21
R14
R13
K2
(モータλ)
R15
R16
TP4
C1
R18
TP5
A2
R20
K
4A23(J23)
N
R1
CR1
CR2
M
R4
u
R6
R7
S
4TB4
R32
R34
R31
R35
4A22 (J22)-uへ
R111
R110
C23
C24
C22
R112
旋回シンクロ系.
HP『海軍砲術学校』

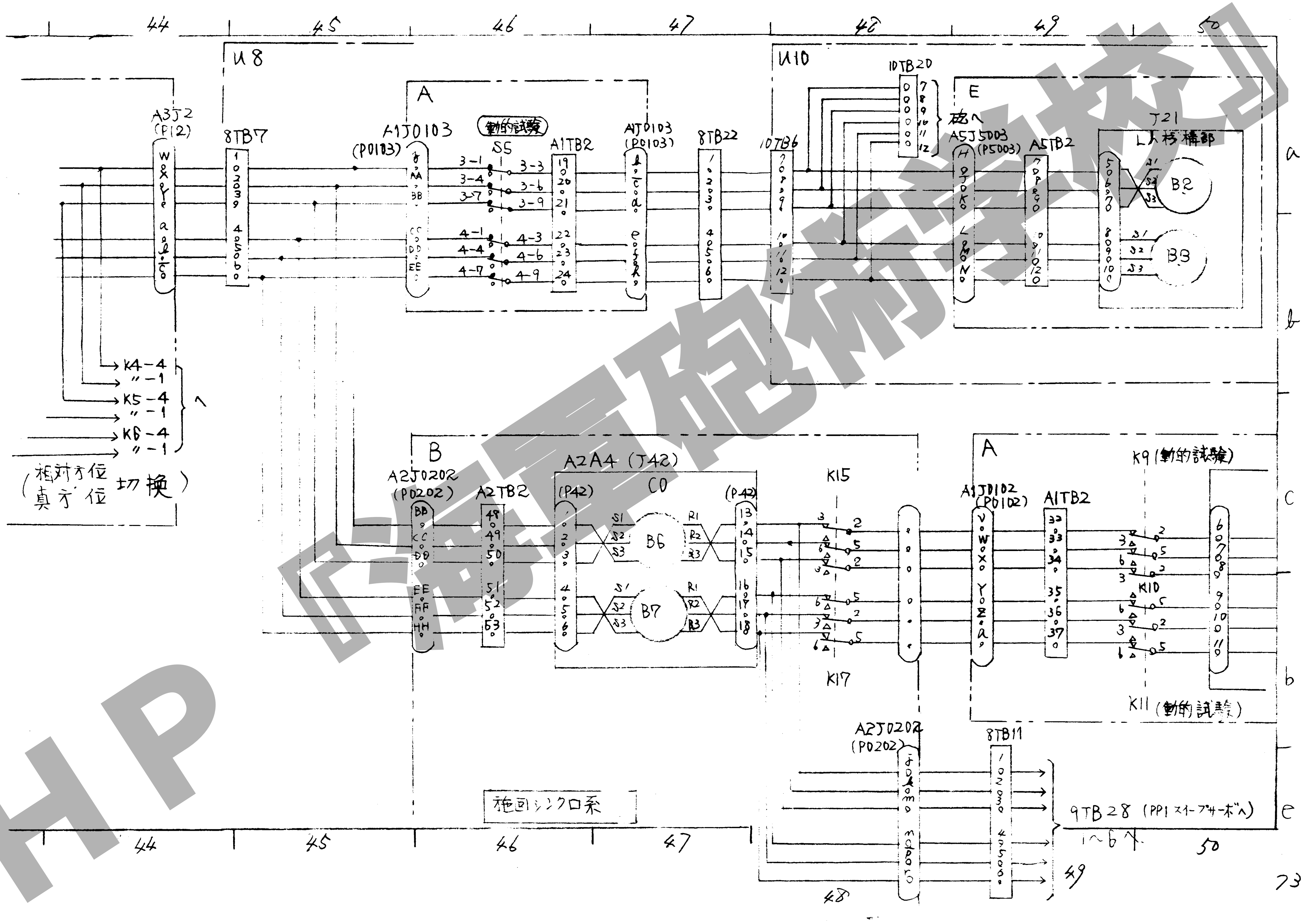

26
27
28
29
30
31
32
a
b
c
d
e
S-HMLT
R3
R5
Z1
MOD
R12
J
K
4A24(J24) S-ACAM
M
N
AMP
EF
C1
C2
TP1
R
R5
R6
-24V
S
R1
R2
+24V
R6
C1
R3
Q1
Q2
C3
R11
R13
TP1
TP2
R31
R35
R36
C11
R33
Q11
Q12
C13
R41
R43
Q13.14
U
V
2TB56
旋回タコジェネ
盤旋回タコジェネの出力より

HP『海軍砲術学校』

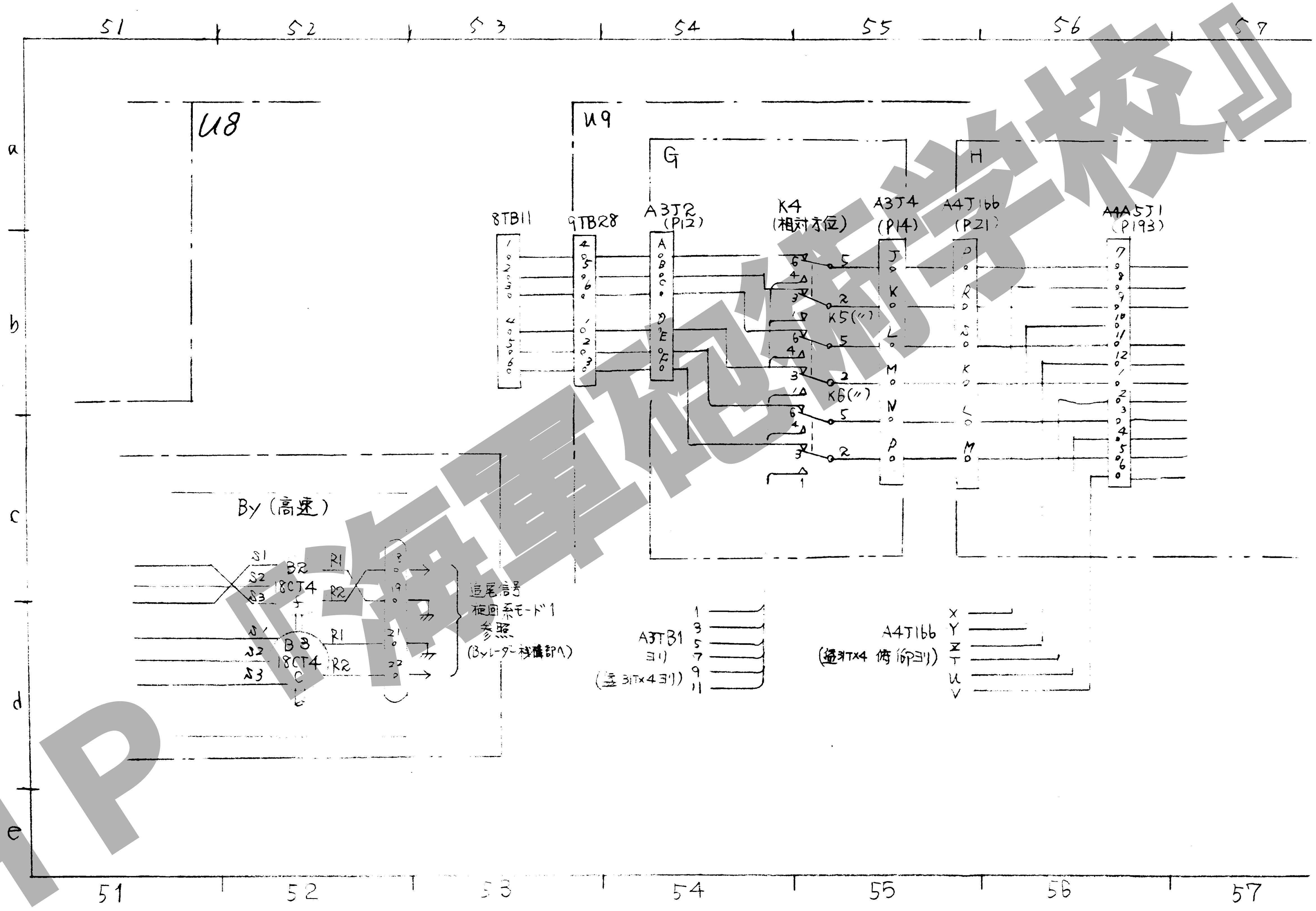


32
33
34
35
36
37
38
U2
U1
4A2(J1)
整流増幅部(2)
4A2F(J26) S-PLSA
4A27(J27) S-PLSA
4A2F(J26)と同じ
TP1
TP2
K
S
N
J
C1
R2
EF
CR1
R5
R7
R8
Q2
Q3
C11
R12
CR11
R17
R18
Q12
Q13
(P2)
(P1)
CR1
CR3
CR2
CR4
R17
R18
TB17
TB18
TB72
モータ電源入力
(旋回)

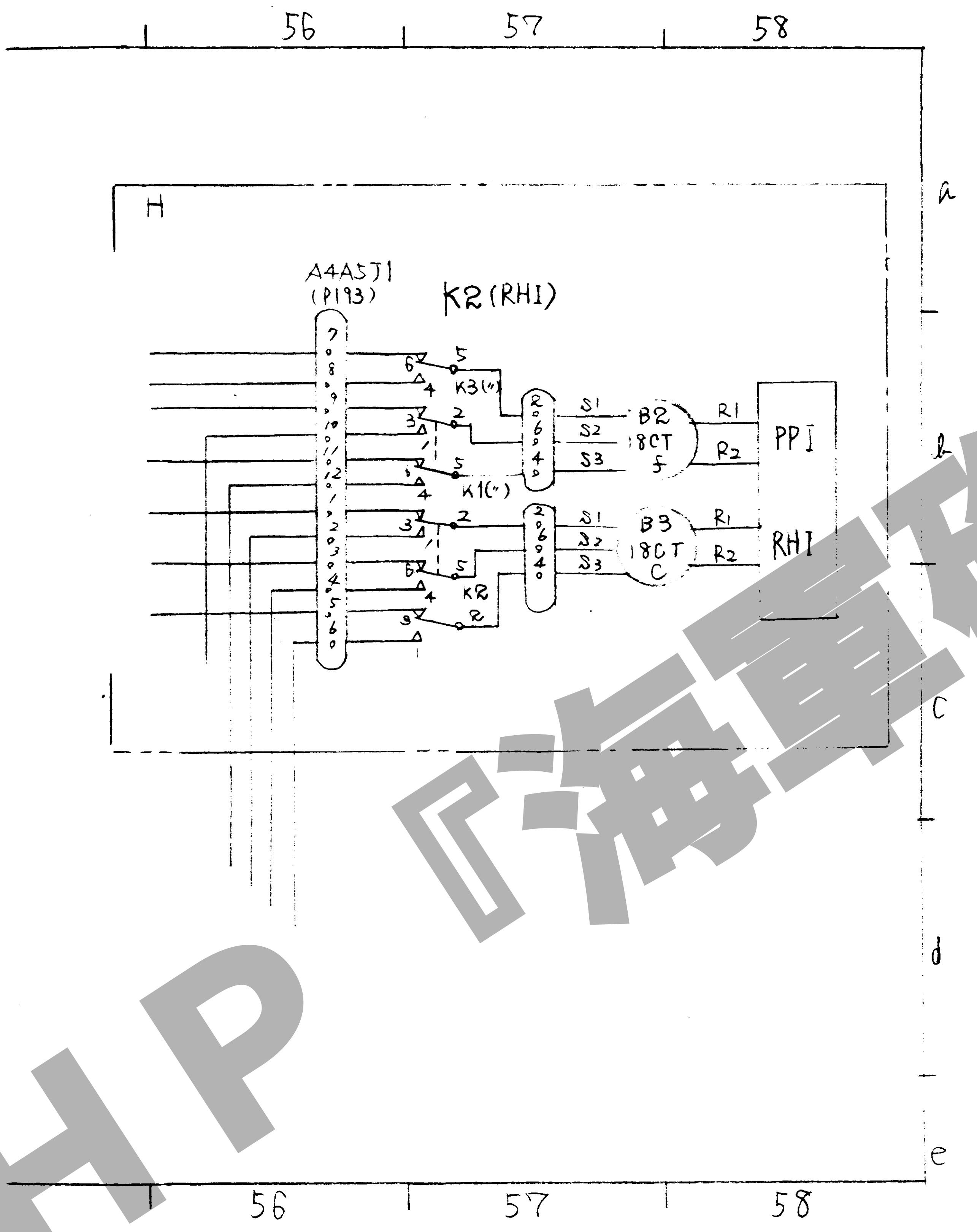

U2
U1
U9
G
115V
400HZ
シンクロ励磁
TB250
B203
31TX4
f
B205
31TX4
C
TB249
TB233
SL8
SL7
TB211
TB61
9TB9
A3J1
(P11)
A3TB
A3J2
(12)
K4-4
〃-1
K5-4
〃-1
K6-4
-1
(相対方位
真方位
切換)
TB17
モータ電源入力
(旋回)
TB18
TB72
TB222
SL13
TB224
TB251
B201
DCM
旋回モータ励磁
TG
115V
60Hz
9TB27
目標追尾
36X
目標追尾
1X
WAP
HP『海軍砲術学校』



『海上自衛隊砲術学校』HP


51 52 53 54 55 56 57
a
b
c
d
e
U8
U9
G
H
8TB11
9TB28
A3J2
(P12)
K4
(相対方位)
K5(〃)
K6(〃)
A3J4
(P14)
A4J166
(P21)
A4A5J1
(P193)
By(高速)
S1
S2
S3
B2
18CT4
R1
R2
B3
18CT4
追尾信号
旋回系モード1
参照
(Byレーダー指揮部へ)
A3TB1
ヨリ
1 3 5 7 9 11
A4T166
X Y Z T U V

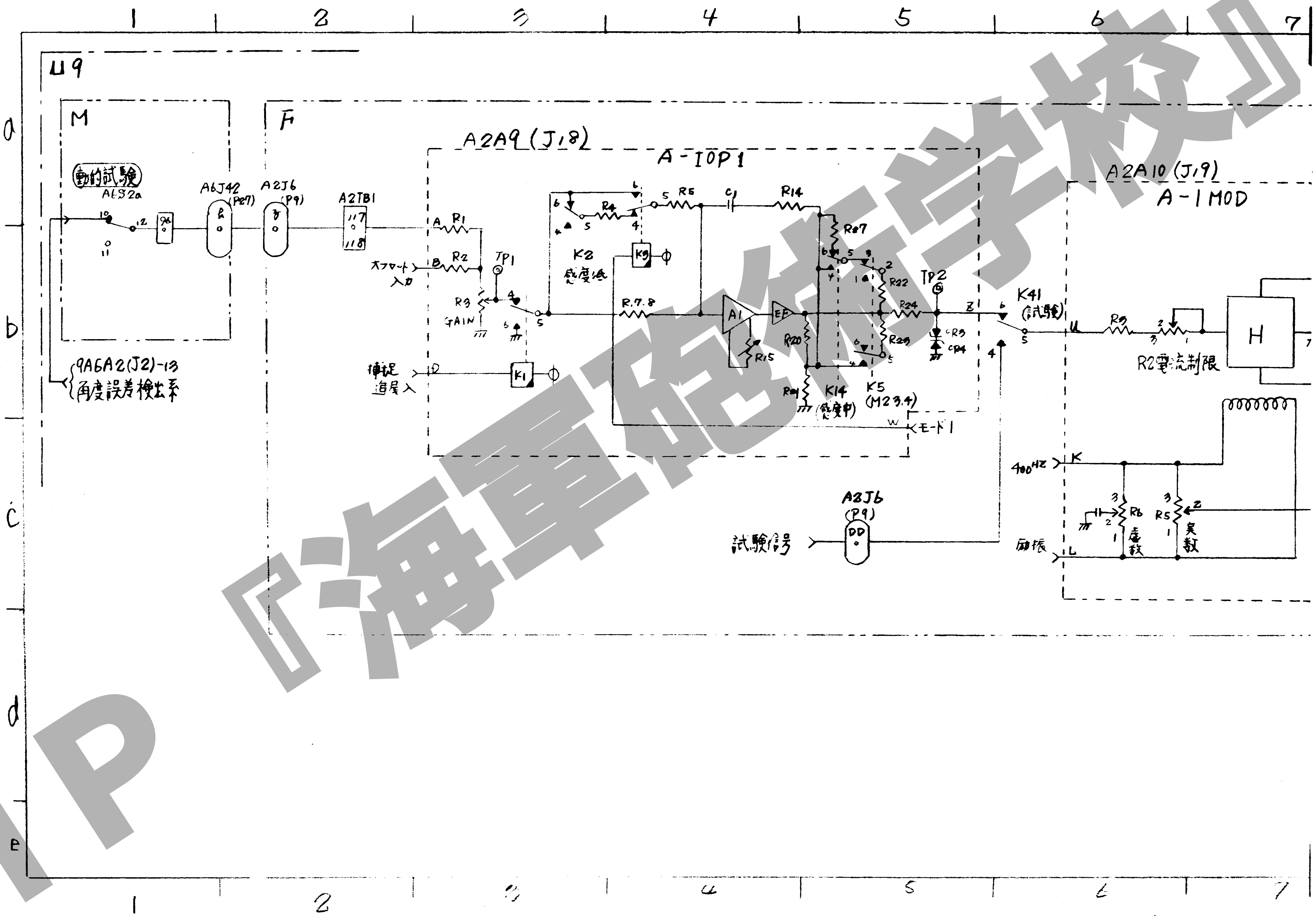
HP『海軍砲術学校』



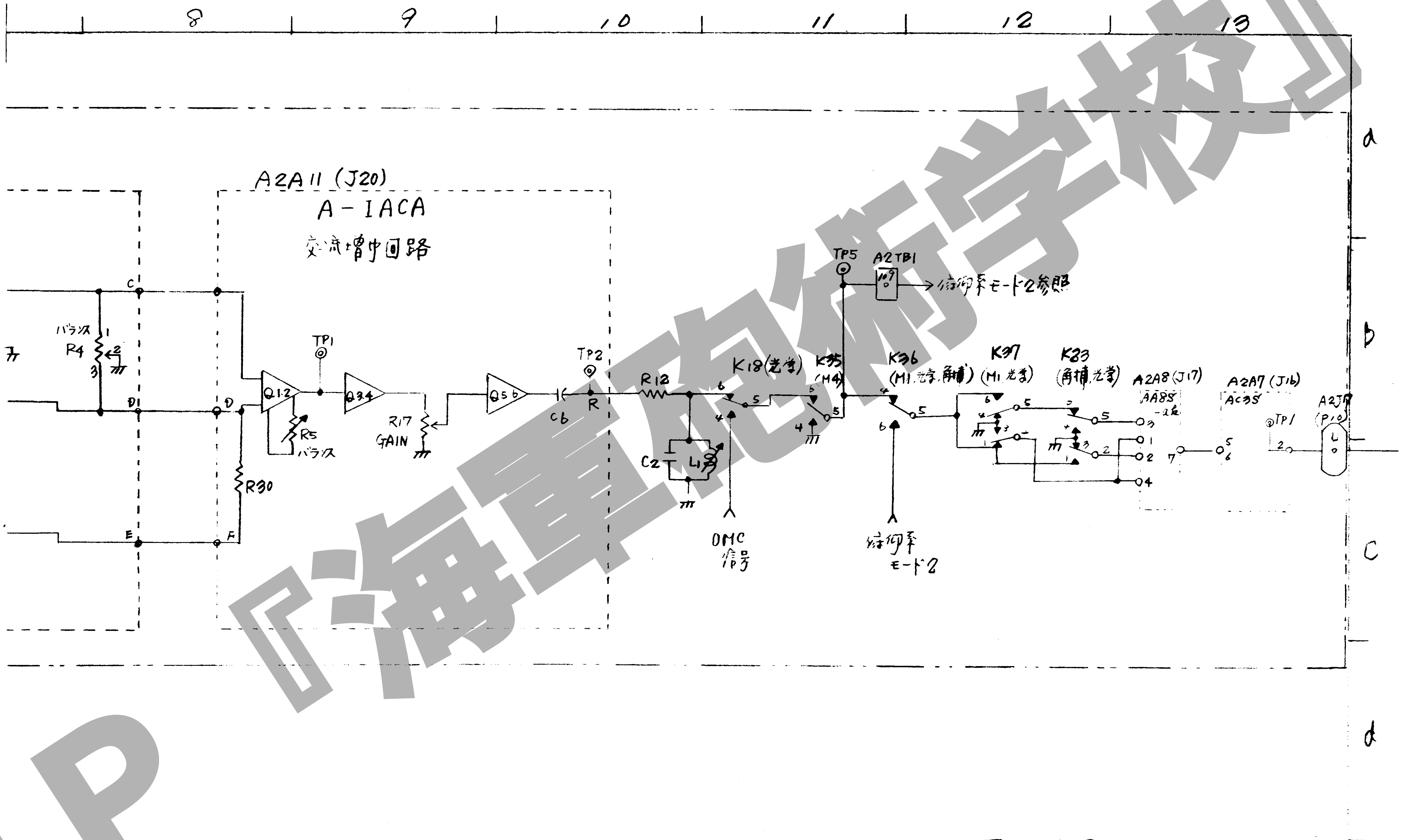
旋回シンクロ系

F 624429

HP『海軍砲術学校』


U9
M
F
動的試験
A6S2a
A6J42
(P27)
A2J6
(P9)
A2TB1
117
118
A2A9 (J18)
A-IOP1
R1
R2
大フロート入力
TP1
R3
GAIN
K2
感度低
K9
R4
R5
C1
R14
R27
R7.8
A1
EF
R15
R20
R22
R24
R23
TP2
CR3
CR4
K1
捕捉追尾入
R21
K14
(感度中)
K5
(M23.4)
モード1
K41
(試験)
9A6A2(J2)-13
角度誤差検出系
A2J6
(P9)
DD
試験信号
A2A10 (J19)
A-1MOD
R3
R2電流制限
H
400HZ
R6
虚数
R5
実数
励振

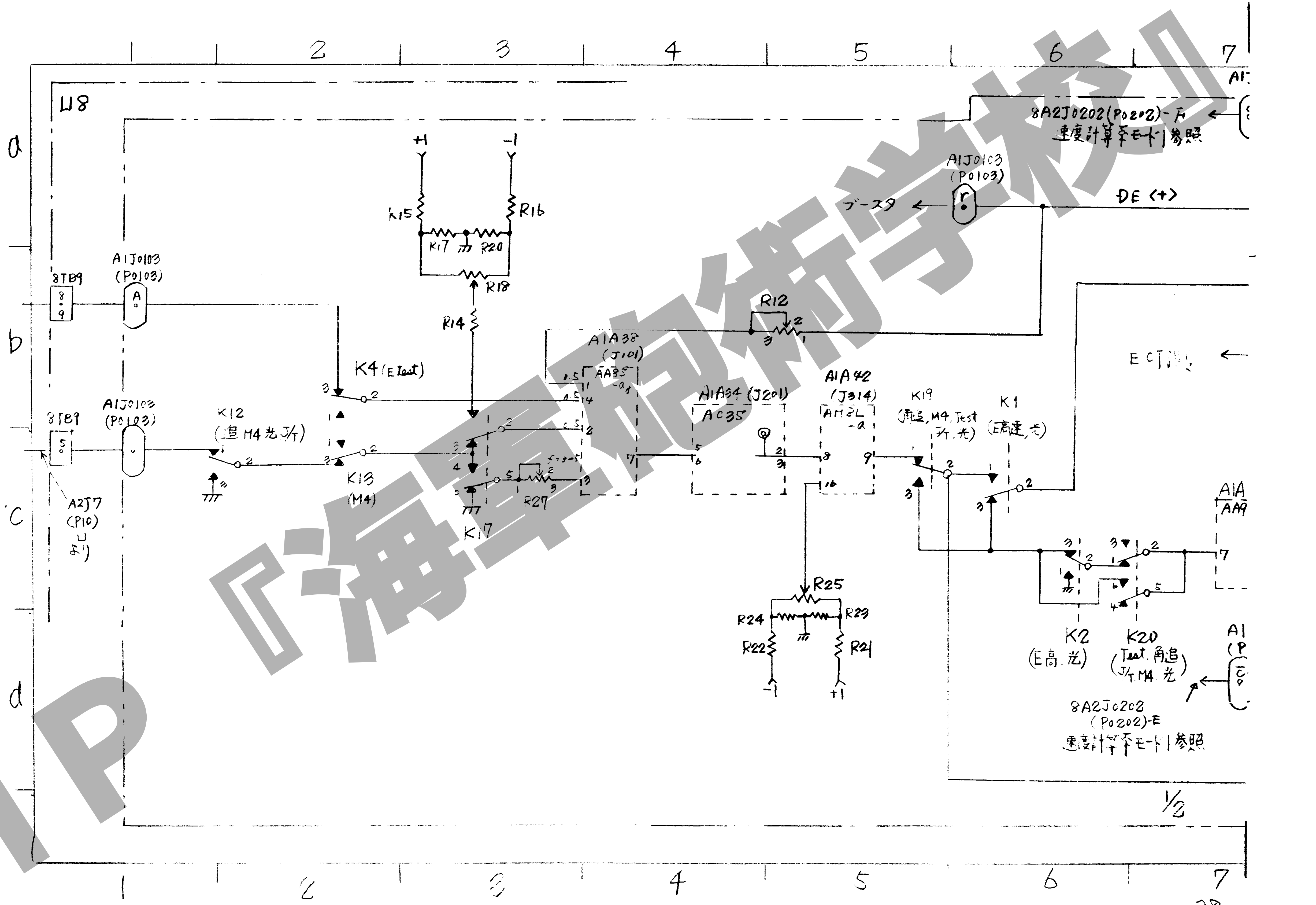
HP『海軍砲術学校』

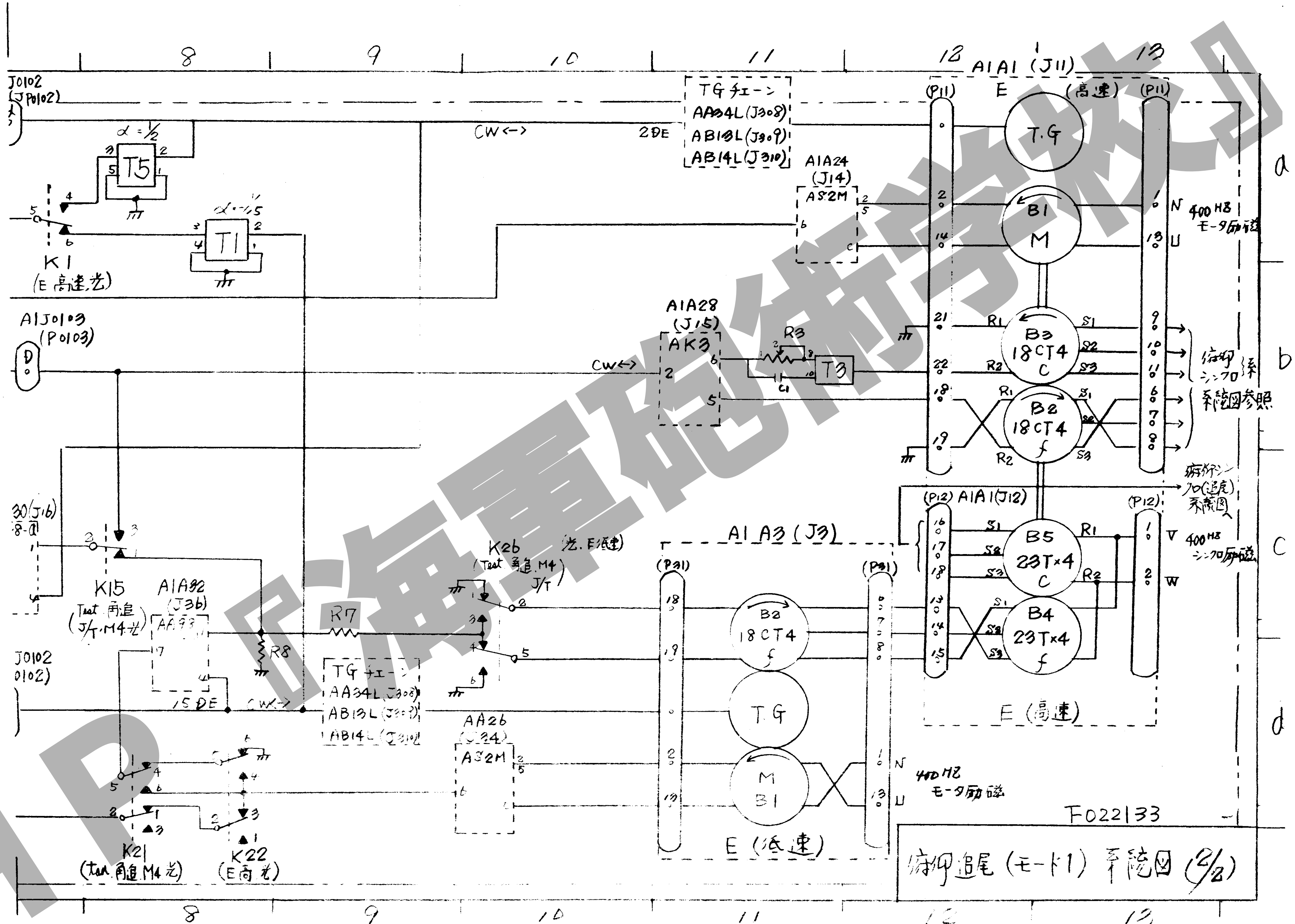


F022132

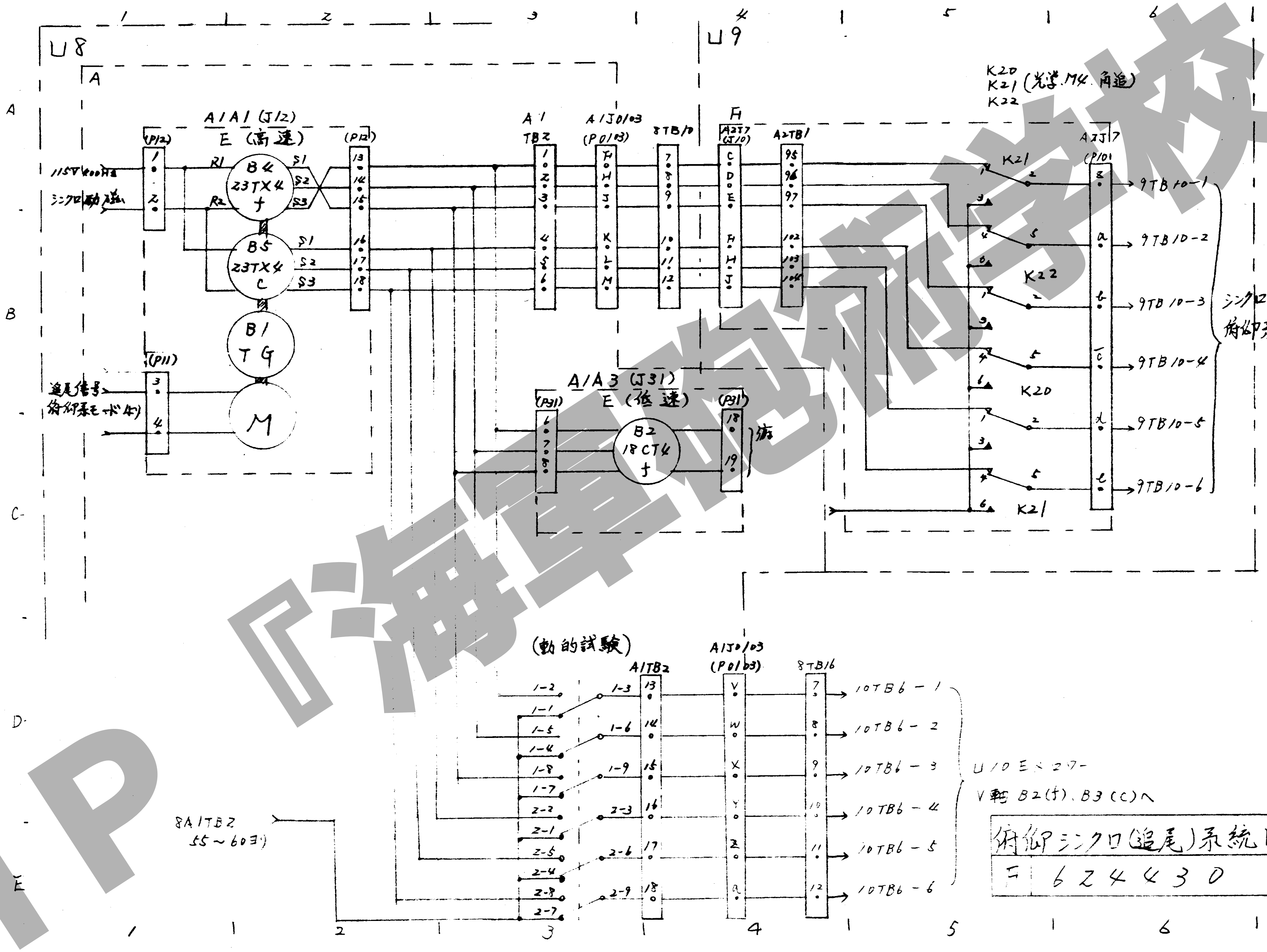
俯仰追尾（モード1）系統図（½）

HP『海軍砲術学校』


U8
8TB9
A1J0103
(P0103)
K4 (E Test)
K12
(追 M4 光 J/T)
K13
(M4)
K17
R14
R15
R16
R17
R20
R18
+1
-1
R12
A1A38
(J101)
AA85
A1A34 (J201)
AC35
A1A42
(J314)
AM2L
-a
K19
(角追, M4, Test J/T, 光)
K1
(E高速, 光)
R27
R25
R24
R23
R22
R21
A2J7
(P10)
より
ブースタ
DE (+)
8A2J0202 (P0202)-F
速度計算系モード1参照
ECT調
K2
(E高.光)
K20
(Test. 角追 J/T. M4. 光)
8A2J0202
(P0202)-E
速度計算系モード1参照
1/2
HP『海軍砲術学校』


A1A1 (J11)
E (高速)
(P11)
T.G
B1 M
400 HZ モータ励磁
N
U
B3 18CT4 C
B2 18CT4 f
R1
R2
S1
S2
S3
俯仰シンクロ系
系統図参照
俯仰シンクロ(追尾)系統図へ
(P12) A1A1 (J12)
B5 23T×4 C
B4 23T×4 f
V
W
400 HZ シンクロ励磁
E (高速)
A1 A3 (J3)
(P31)
B2 18CT4 f
T.G
M B1
E (低速)
J0102 (JP0102)
α = 1/2
T5
T1
K1 (E 高速光)
TG チェーン
AA34L (J308)
AB13L (J309)
AB14L (J310)
CW<->
2DE
A1A24 (J14)
AS2M
A1A28 (J15)
AK3
R3
C1
T3
A1J0103 (P0103)
30 (J16)
K15 (Test 角追 J/T, M4 光)
A1A32 (J36)
AA93
R7
R8
K26 (Test 角追 M4 J/T)
光, E低速
J0102
15DE
AA26 (J24)
AS2M
K21 (test 角追 M4 光)
K22 (E高光)
F022133
俯仰追尾（モード1）系統図（2/2）

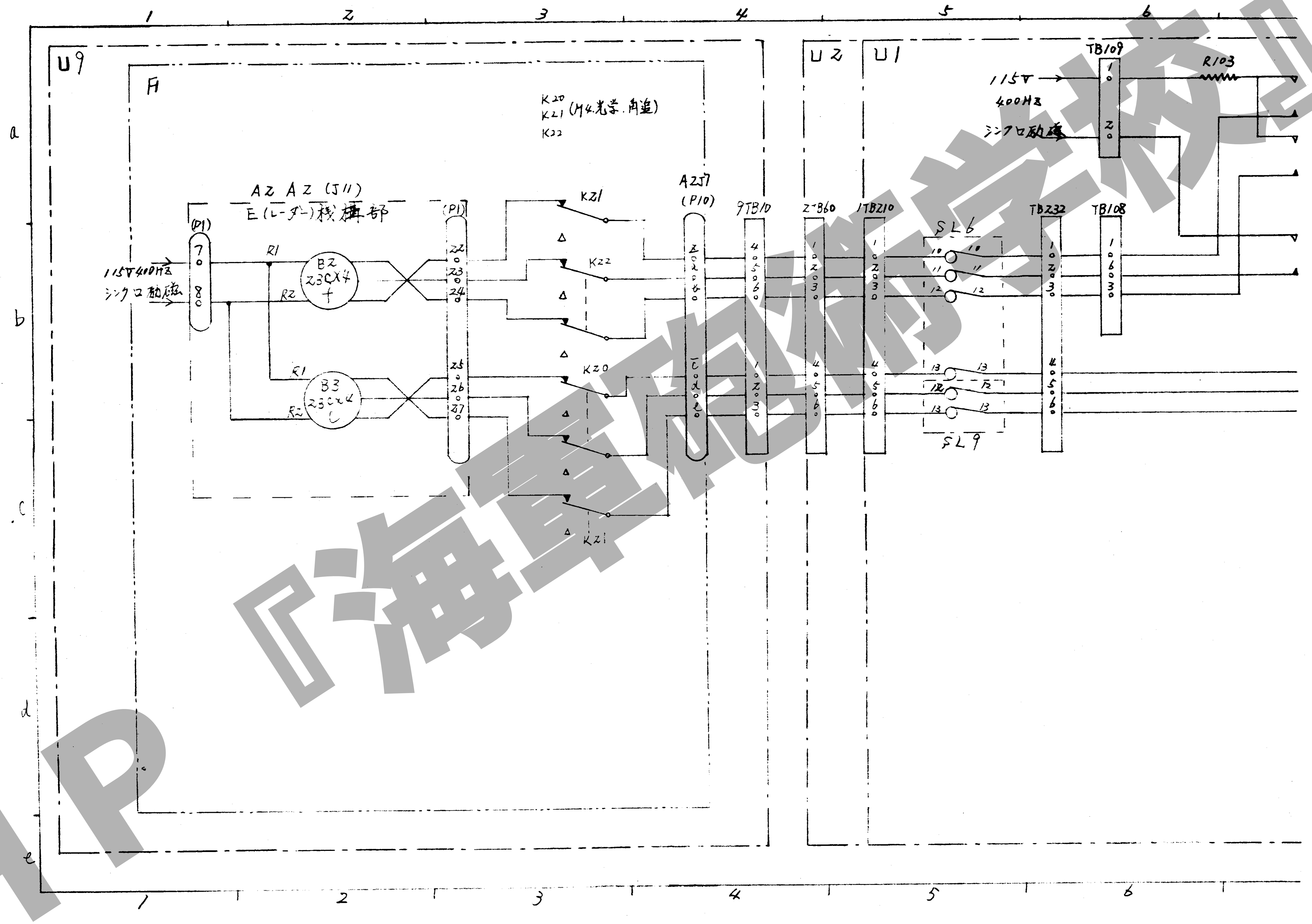
HP「海軍砲術学校」



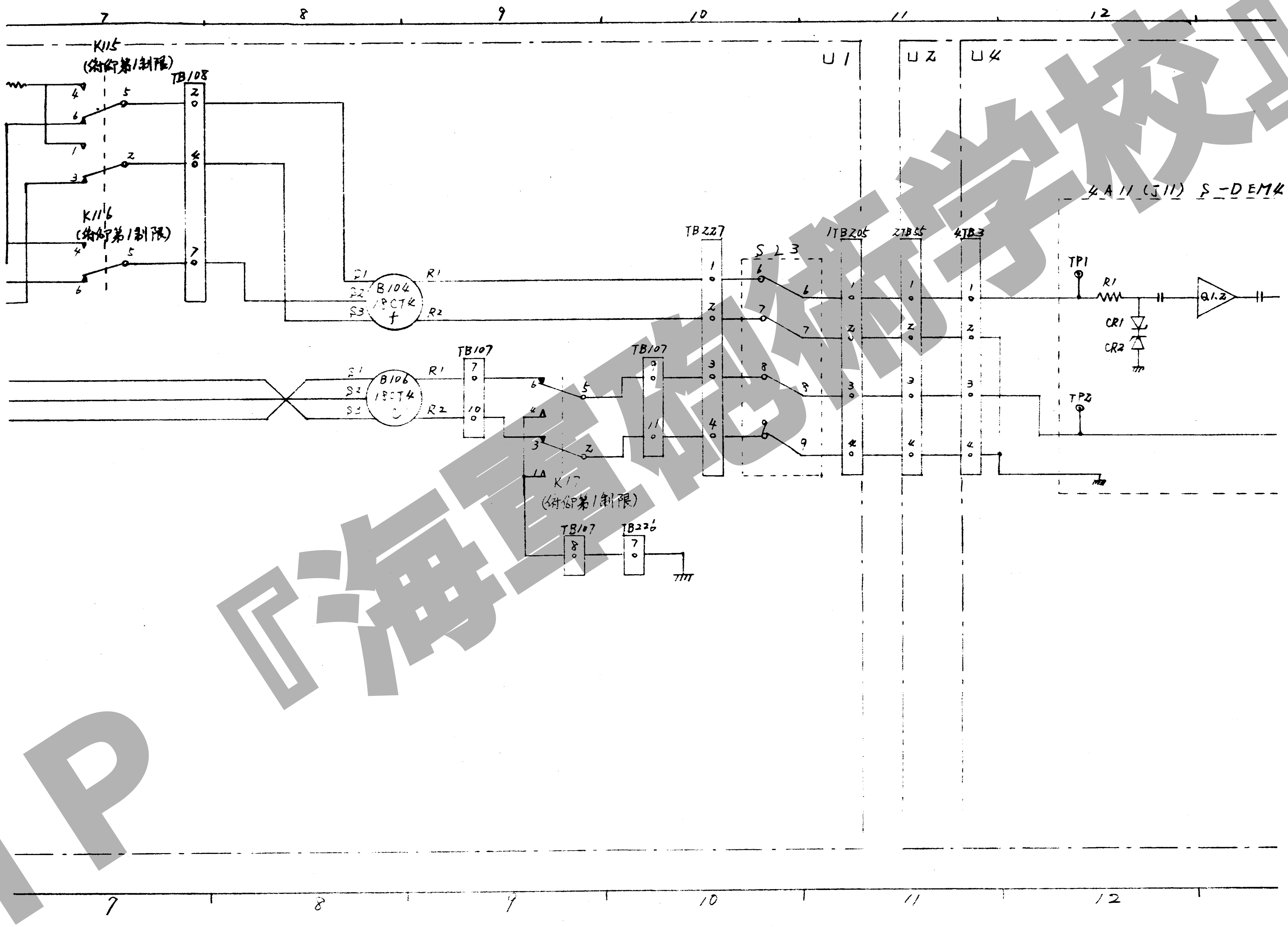
俯仰シンクロ(追尾)系統図

F 624430

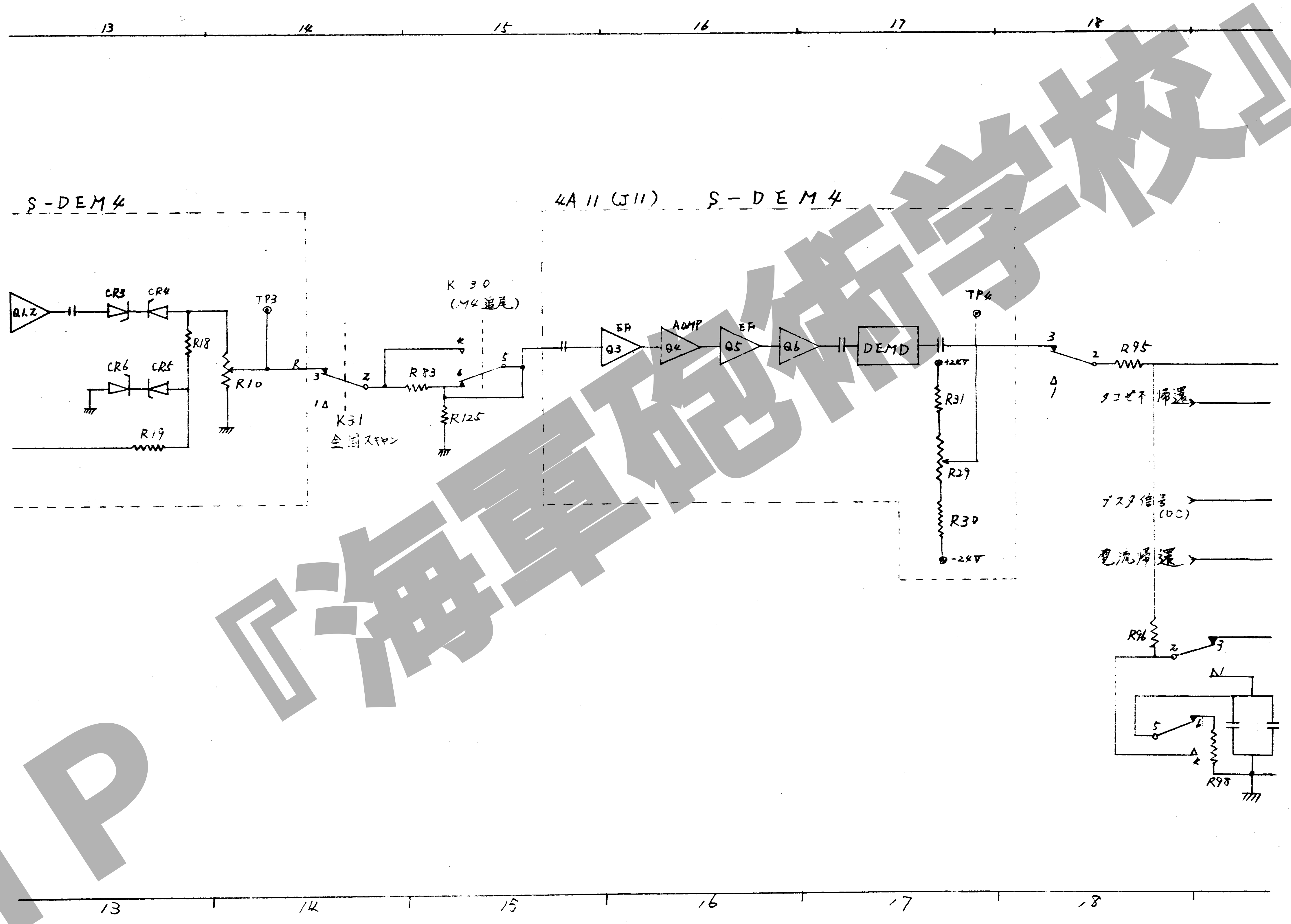
HP『海軍砲術学校』

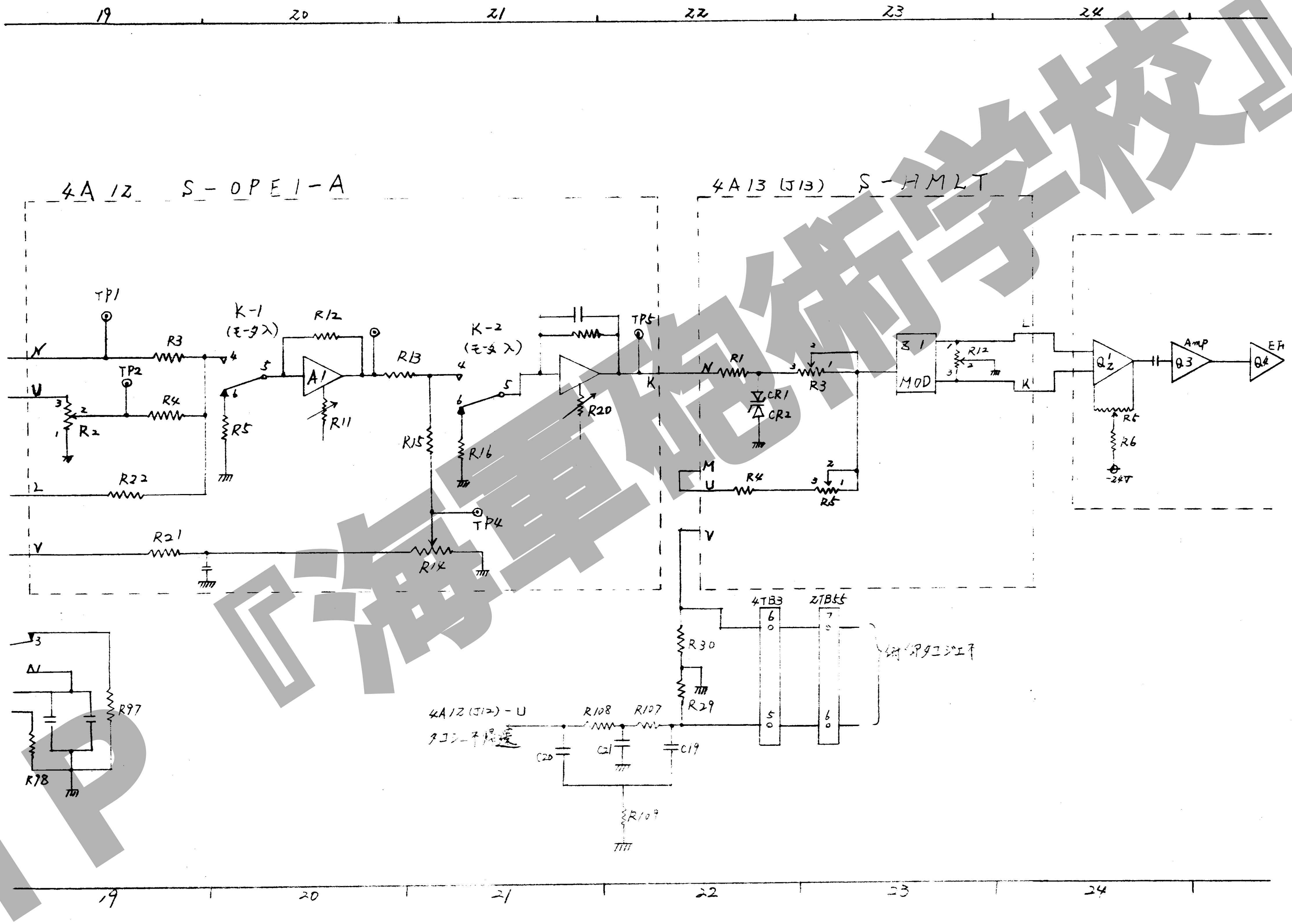

U9
A
U2
U1
K20
K21 (M4.光学.角追)
K22
AZ AZ (J11)
E(レーダー)機構部
(P1)
115V 400HZ
シンクロ励磁
R1
R2
B2
23CX4
B3
23CX4
K21
K22
K20
A2J7
(P10)
9TB10
2-B60
1TB210
SL6
SL9
TB232
TB108
TB109
R103
115V
400HZ
シンクロ励磁

HP『海軍砲術学校』

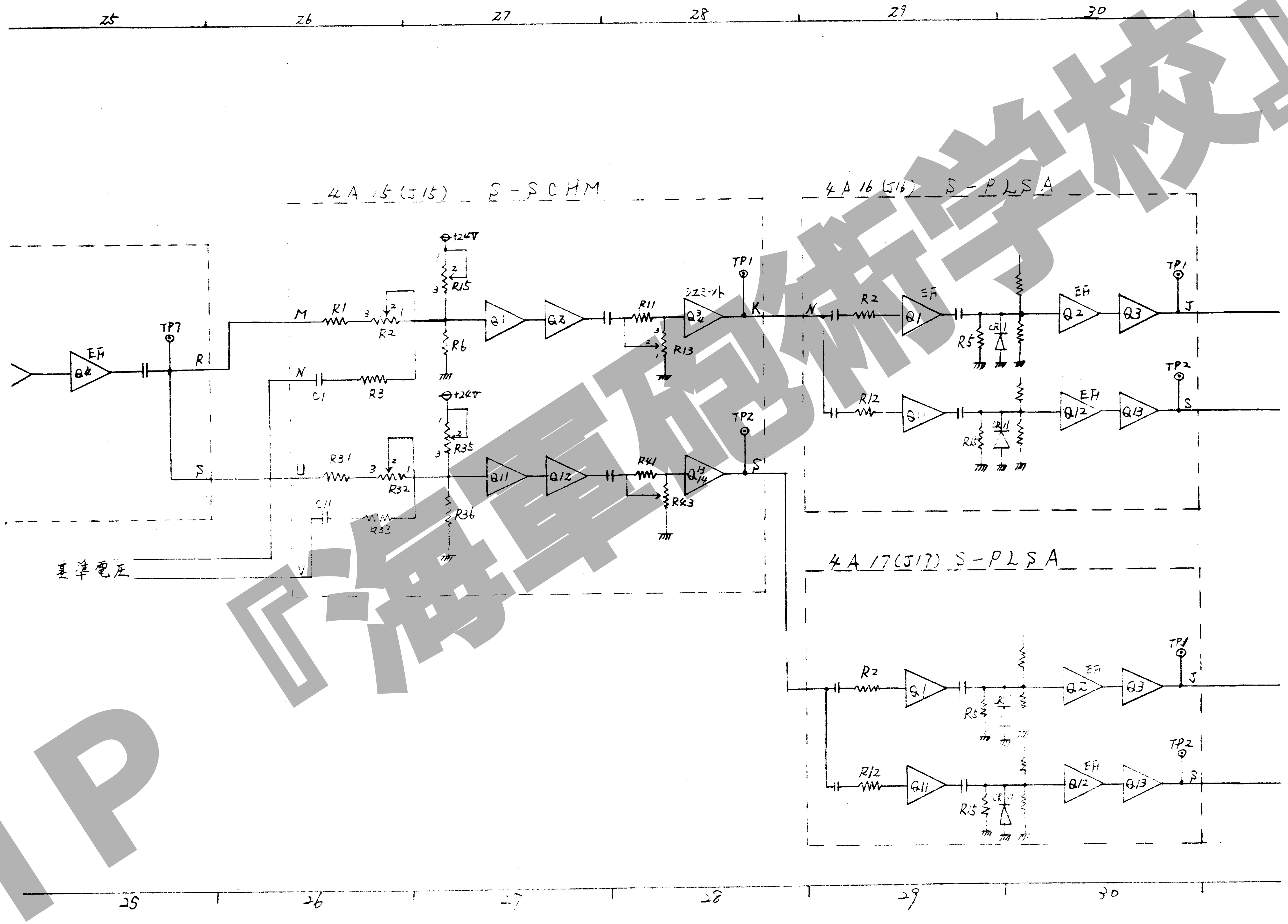

K115
(俯仰第1制限)
TB108
K116
(俯仰第1制限)
B104
1BCT4
B106
1BCT4
TB107
TB227
S23
1TB205
2TB55
4TB3
U1
U2
U4
K17
(俯仰第1制限)
TB226
4A11 (J11) S-DEM4
TP1
R1
CR1
CR2
Q1.2
TP2

HP『海軍砲術学校』

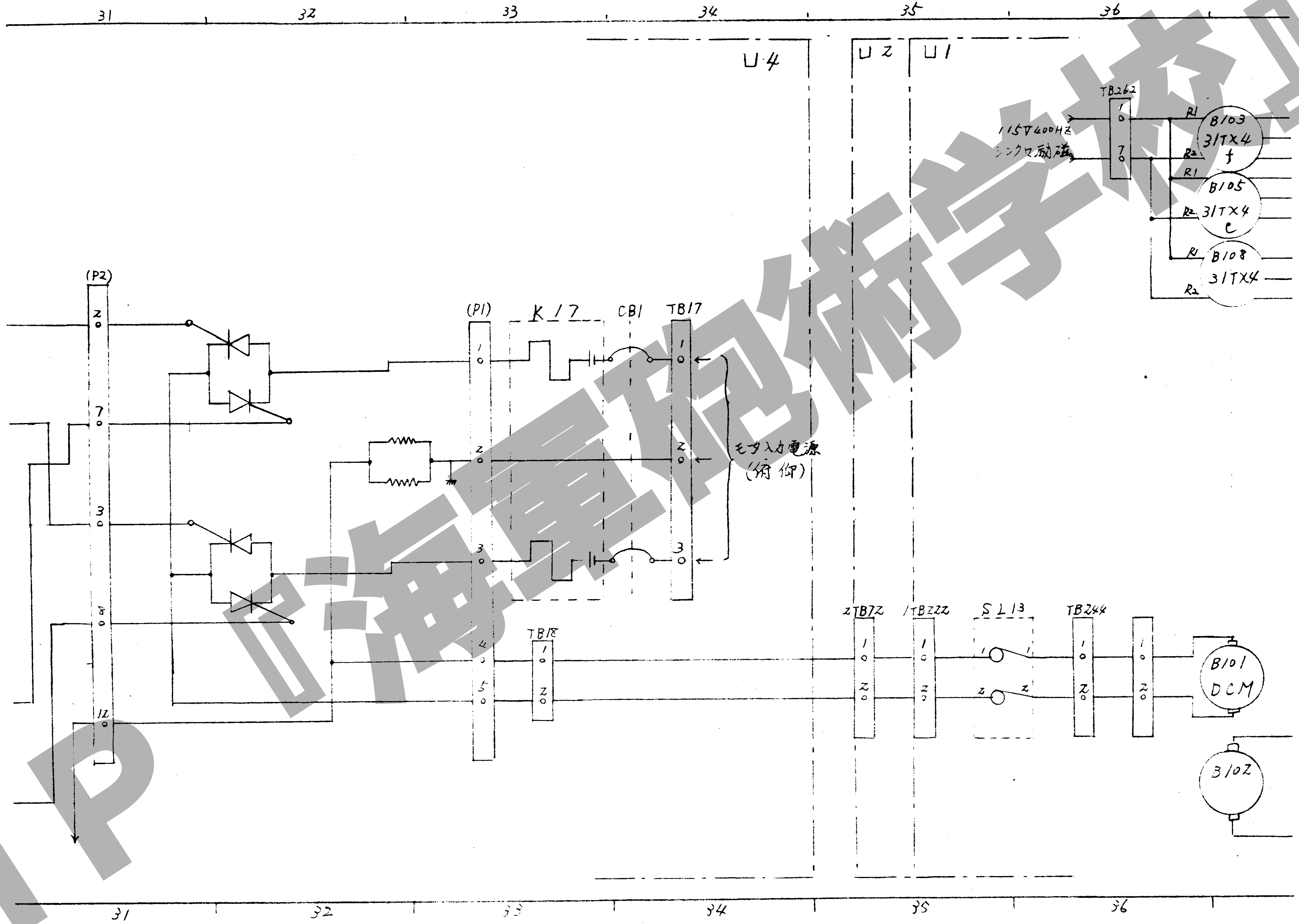

13
14
15
16
17
18
S-DEM4
4A11 (J11)
S-DEM4
Q1.2
CR3
CR4
CR6
CR5
R18
R10
R19
TP3
R
3
2
1
K31
全周スキャン
K30
(M4追尾)
R83
R125
4
5
6
EF
AMP
EF
Q3
Q4
Q5
Q6
DEMD
TP4
+24V
R31
R29
R30
-24V
3
2
1
R95
タコゼネ帰還
ブスタ信号
(DC)
電流帰還
R96
2
3
1
5
6
4
R98
HP『海軍砲術学校』


19
20
21
22
23
24
4A 12 S-OPE1-A
4A 13 (J13) S-HMLT
TP1
TP2
TP4
TP5
K-1
(モータ入)
K-2
(モータ入)
R3
R4
R2
R22
R21
R5
R12
A1
R11
R13
R15
R14
R16
R20
N
U
L
V
K
R1
CR1
CR2
M
MOD
R12
R5
R6
-24V
Amp
Q3
Q4
4TB3
2TB55
R30
R29
4A12(J12)-U
R108
R107
C20
C21
C19
R109
R97
R98

HP『海軍砲術学校』

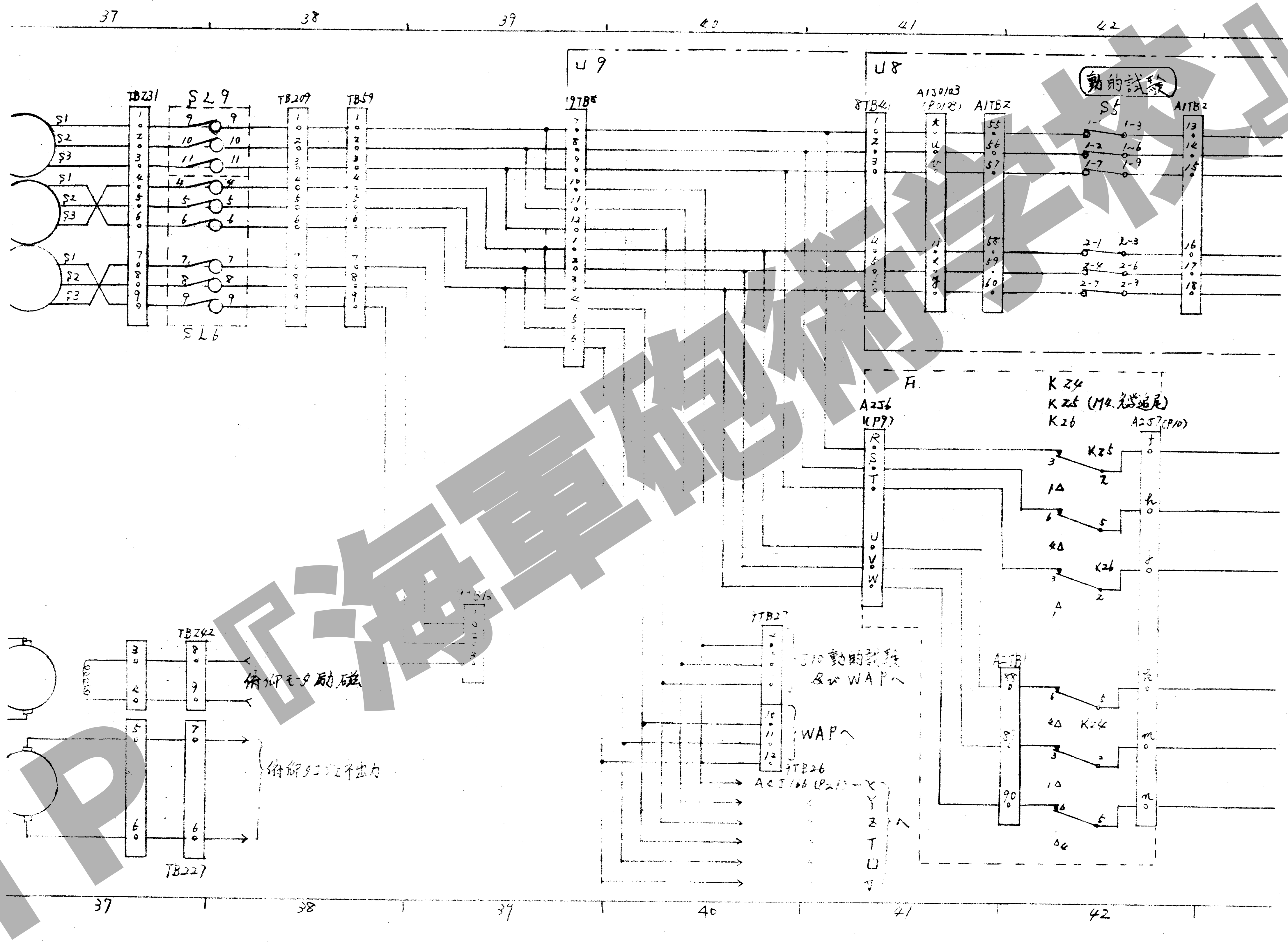

25
26
27
28
29
30
4A 15 (J15) S-SCHM
4A 16 (J16) S-PLSA
4A 17 (J17) S-PLSA
EH
Q4
TP7
R
S
M
R1
R2
N
C1
R3
U
R31
R32
C11
R33
V
基準電圧
+24V
R15
R6
R35
R36
Q1
Q2
Q11
Q12
R11
R13
R41
R43
シユミット
TP1
TP2
K
N
Q3
Q14
Q13
R5
CR11
R12
R15
J

HP『海軍砲術学校』

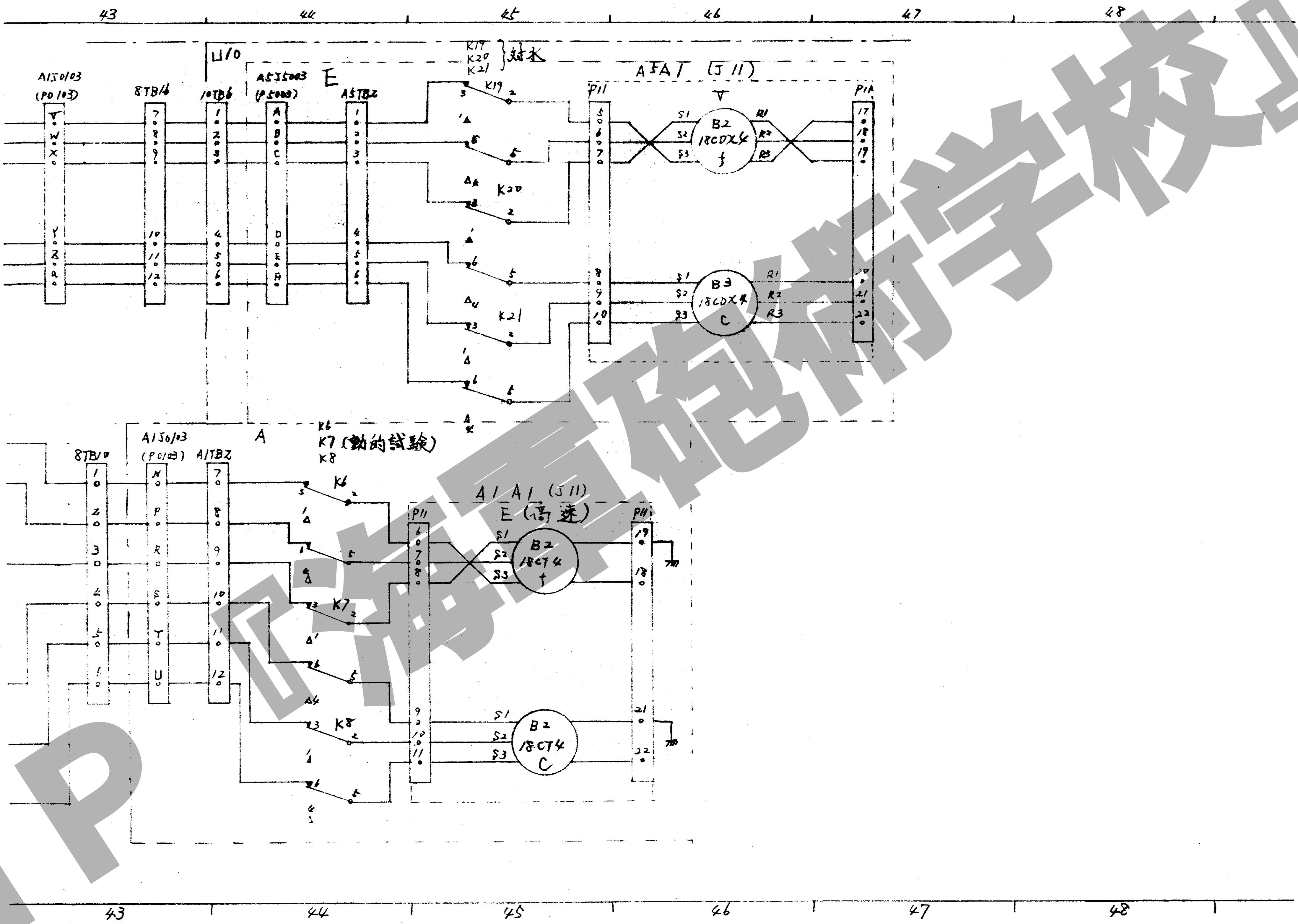


31
32
33
34
35
36
U4
U2
U1
TB262
115V400HZ
シンクロ励磁
R1
R2
B103
31TX4
f
B105
31TX4
e
B108
31TX4
(P2)
(P1)
K17
CB1
TB17
モータ入力電源
(俯仰)
TB18
2TB72
1TB222
SL13
TB244
B101
DCM
B102

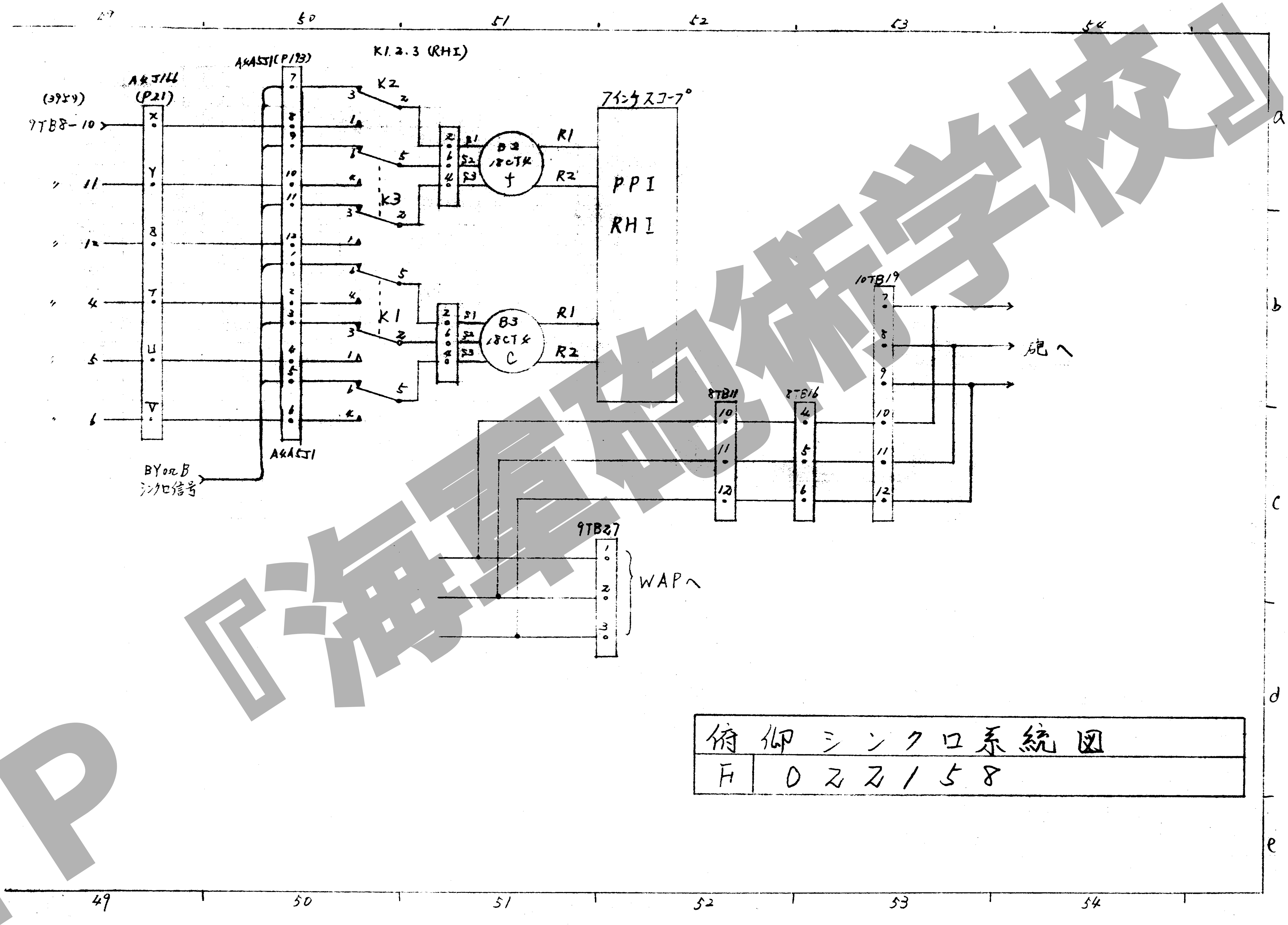
HP『海軍砲術学校』


37 38 39 40 41 42
U9
U8
動的試験
TB231
SL9
SL6
TB209
TB59
9TB8
8TB41
A150103 (P01E)
A1TB2
S5
A256 (P9)
K24
K25 (M4. 砲塔追尾)
K26
A257 (P10)
A2TB1
TB242
俯仰モータ励磁
TB227
俯仰タコジェネ出力
9TB27
S10 動的試験 及び WAPへ
WAPへ
9TB26
A2J66 (P21) へ

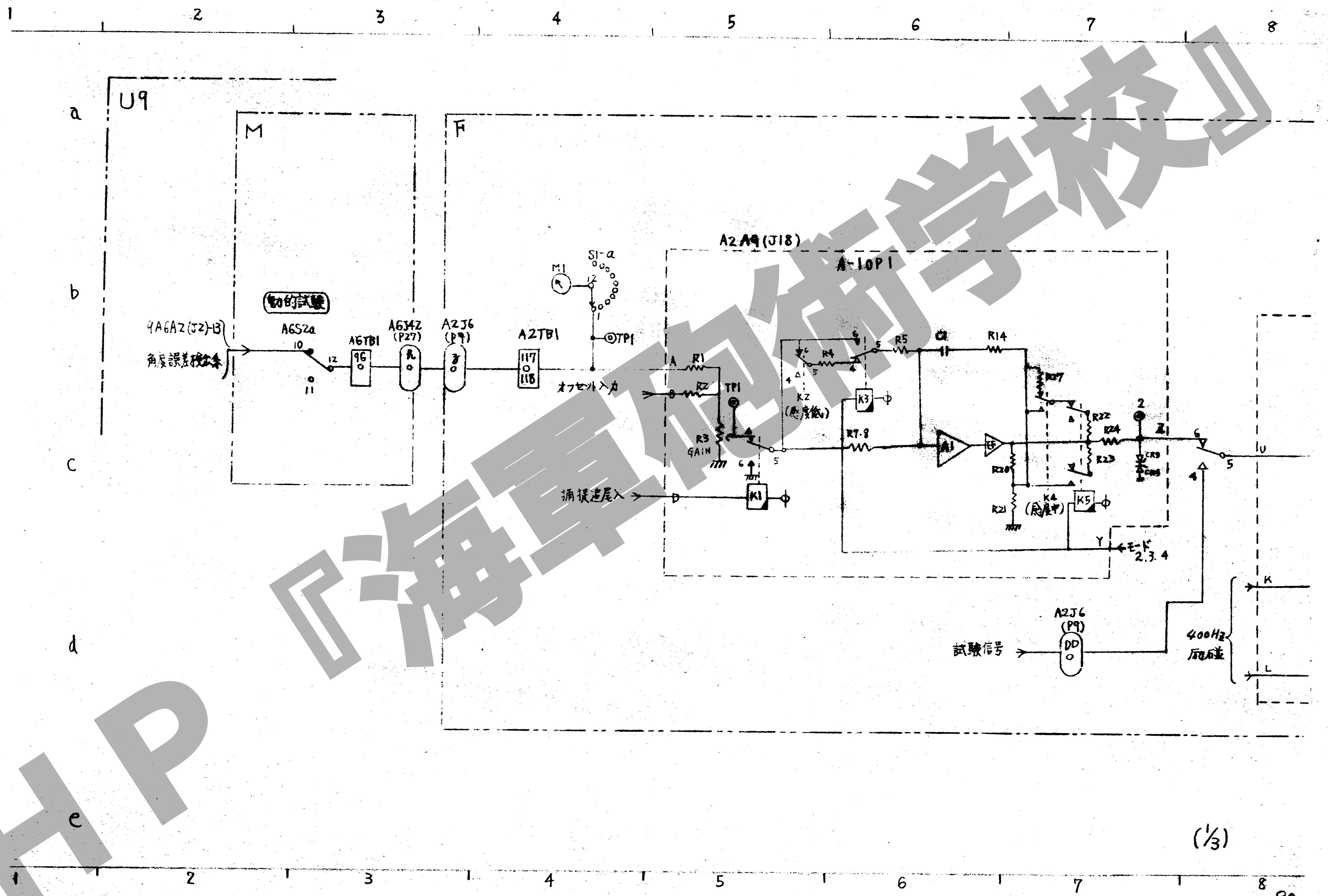
HP『海軍砲術学校』


43 44 45 46 47 48
U/0
A1J0/03 (P0/03)
8TB/6
10TB6
A5J5003 (P5003)
E
A5TB2
K19
K20
K21
対水
A5A1 (J11)
P11
P1A
V
B2 18CDX4 f
B3 18CDX4 C
S1 S2 S3
R1 R2 R3
A
8TB/0
A1J0/03 (P0/03)
A1TB2
K6
K7 (動的試験)
K8
A1 A1 (J11)
E (高速)
B2 18CT4 f
B2 18CT4 C

HP『海自砲術学校』

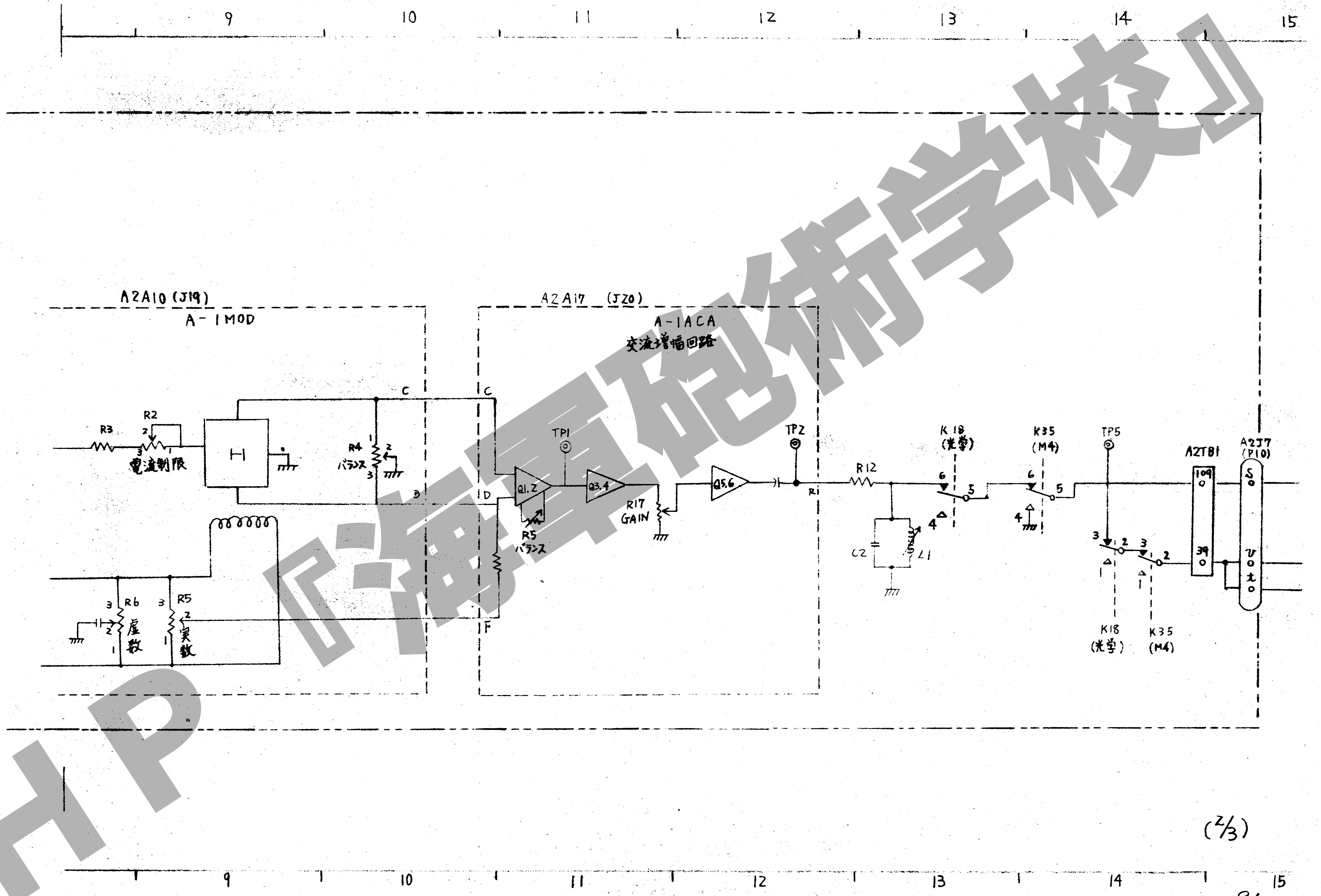


俯仰シンクロ系統図	
F	022158



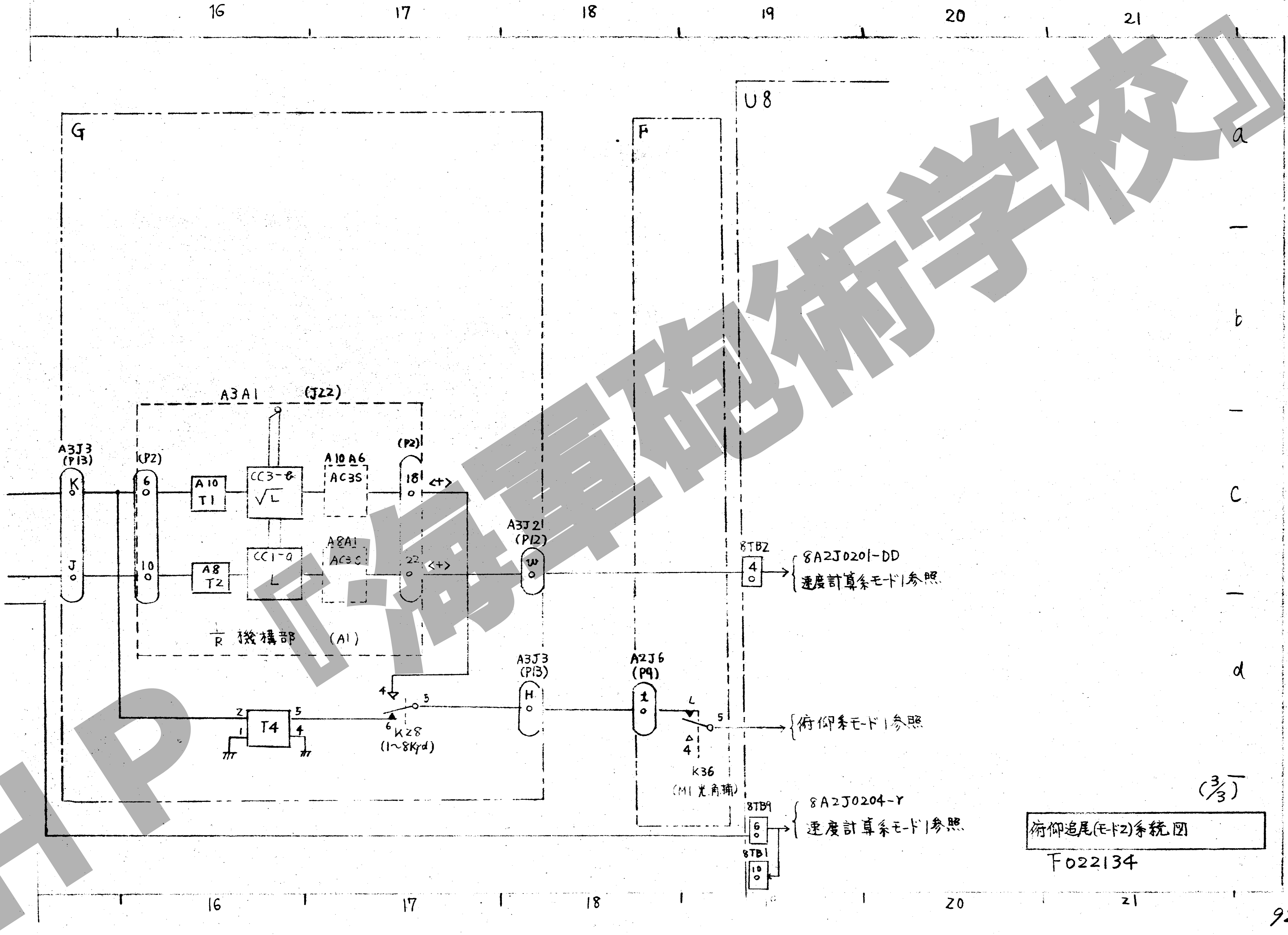
U9
M
F
動的試験
9A6A2(J2)-13
A6S2a
A6TB1
A6J42 (P27)
A2J6 (P9)
A2TB1
S1-a
M1
TP1
A2A9(J18)
A-10P1
オフセット入力
捕捉追尾入
R1
R2
R3 GAIN
K1
K2 (感度低)
K3
R4
R5
C1
R14
R27
R22
R23
R24
R7·8
A1
EF
R20
R21
K4 (感度中)
K5
CR3
モード 2.3.4
試験信号
A2J6 (P9)
400Hz
(1/3)

HP『海軍砲術学校』


9
10
11
12
13
14
15
A2A10 (J19)
A-1MOD
R3
R2
電流制限
H
R4
バランス
C
D
R6
虚数
R5
実数
A2A17 (J20)
A-1ACA
交流増幅回路
C
D
F
TP1
Q1.2
Q3.4
R5
バランス
R17
GAIN
Q5.6
TP2
R12
C2
L1
K18
(光学)
K35
(M4)
TP5
A2TB1
109
39
A2J7
(P10)
K18
(光学)
K35
(M4)

(2/3)

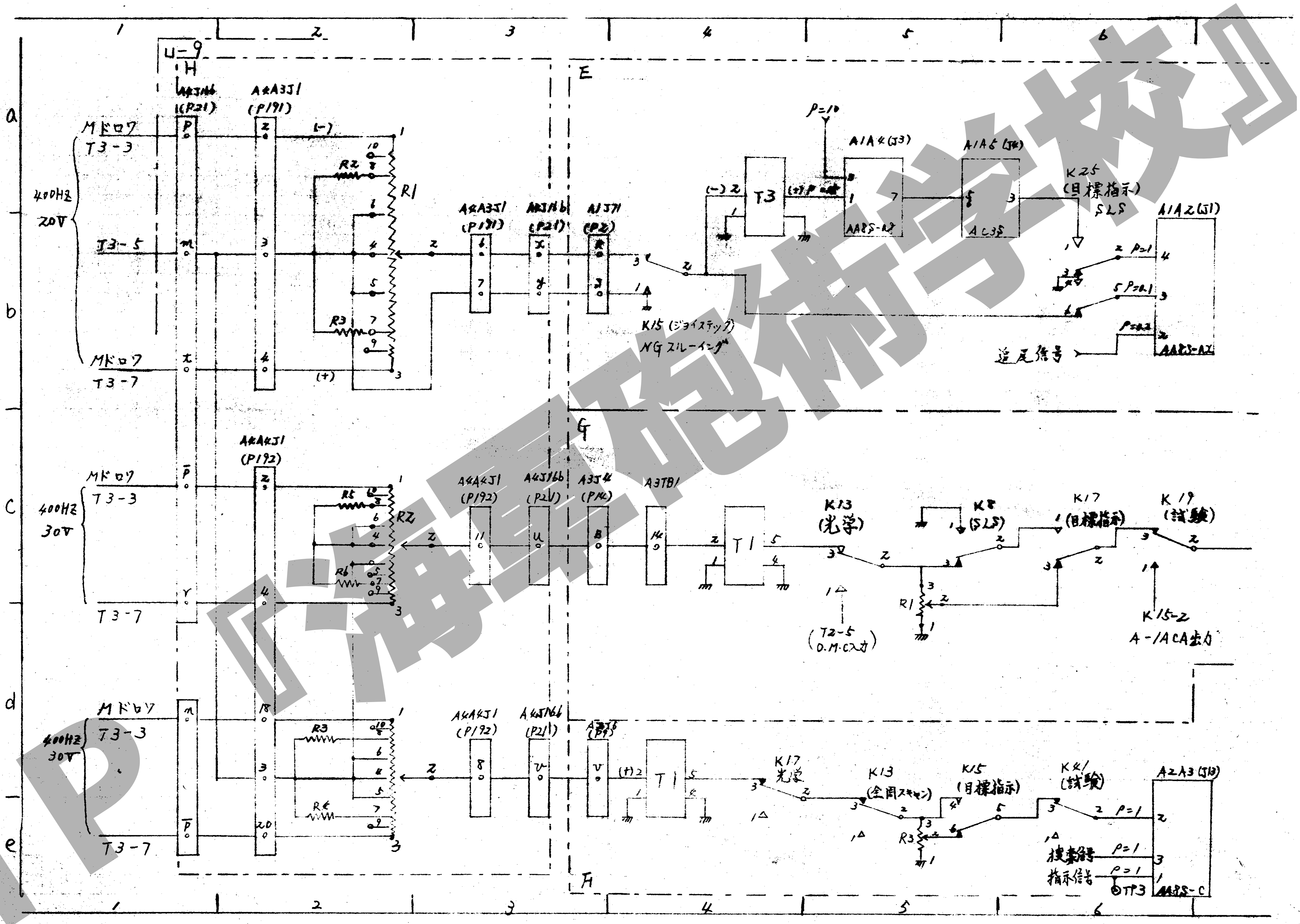
HP『海軍砲術学校』



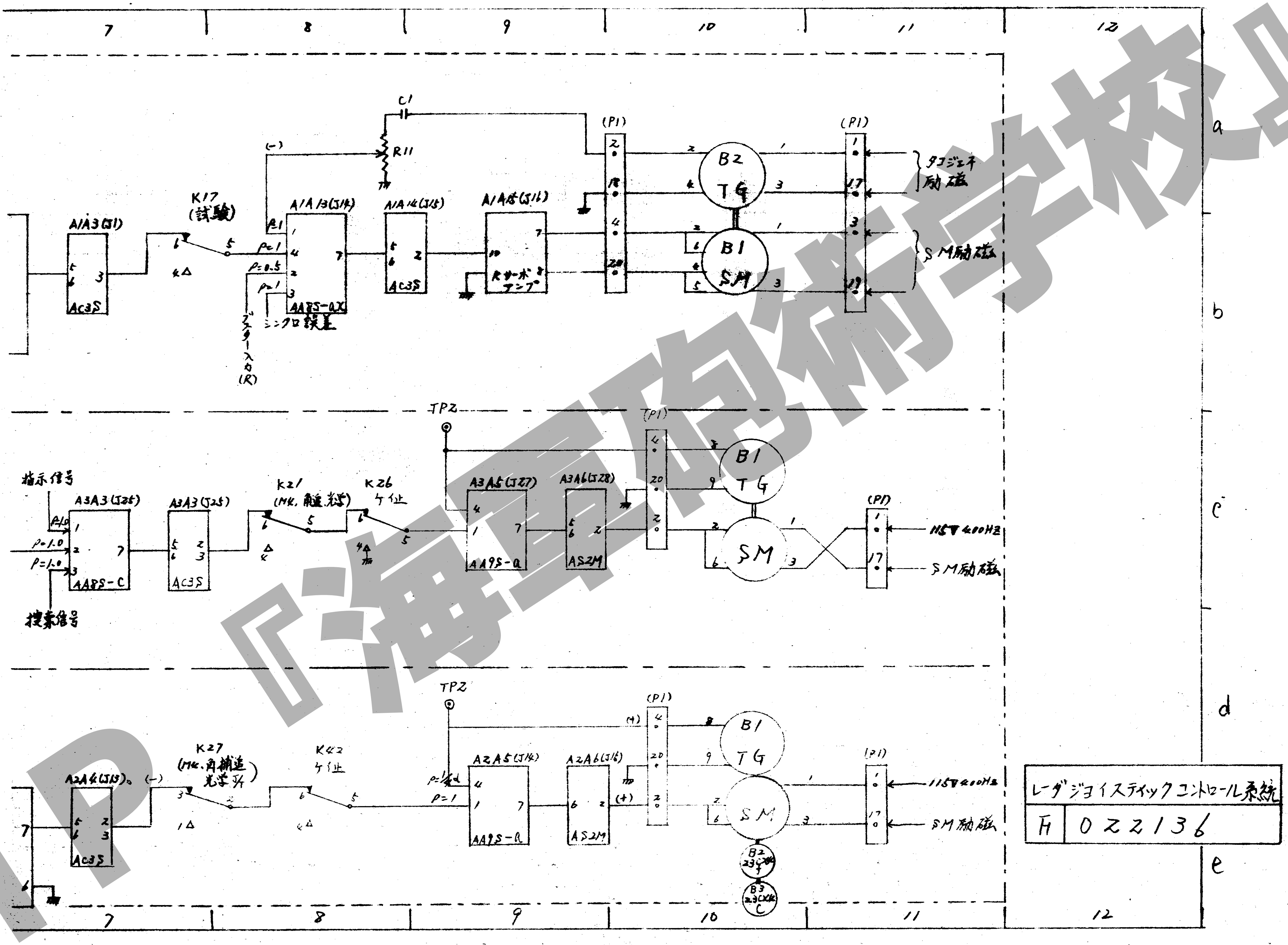
術御追尾(モード2)系統図

F022134

HP『海軍砲術学校』

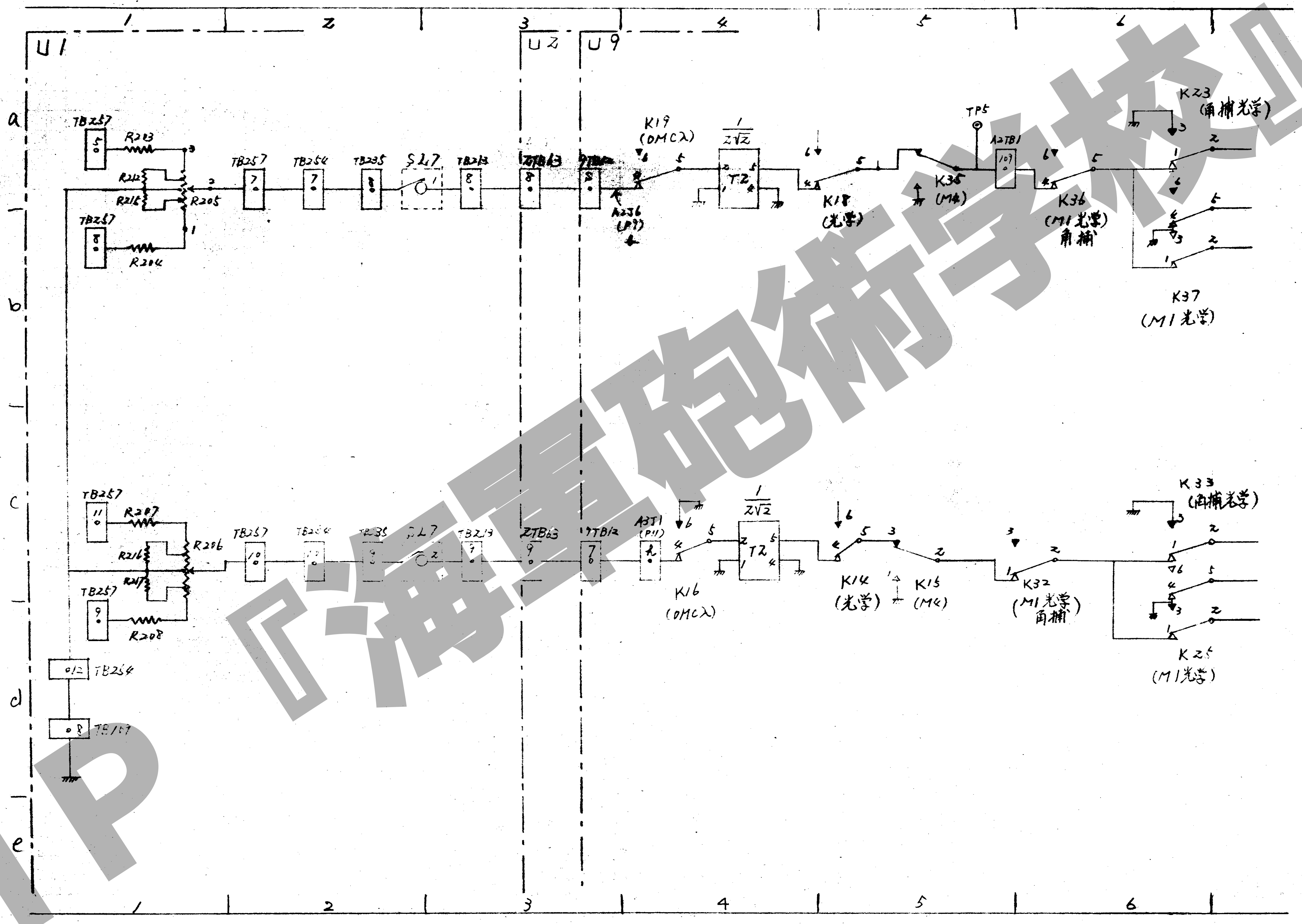

U-9
H
E
G
F
A4J166 (P21)
A4A3J1 (P191)
A1J71 (P2)
A4A4J1 (P192)
A4J166 (P21)
A3J4 (P14)
A3TB1
A3J6 (P9)
Mドロワ T3-3
T3-5
Mドロワ T3-7
T3-7
400HZ 20V
400HZ 30V
R1
R2
R3
R5
R6
T3
T1
A1A4 (J3)
AA8S-A2
A1A5 (J4)
AC3S
K25 (目標指示) SLS
A1A2 (J1)
AA8S-A2
追尾信号
K15 (ジョイステック) NGスルーイング
K13 (光学)
K8 (SLS)
K17 (目標指示)
K19 (試験)
(T2-5 D.M.C入力)
K15-2 A-1ACA出力
K17 光学
K13 (全周スキャン)
K15 (目標指示)
K41 (試験)
A2A3 (J13)
捜索信号
指示信号
TP3
AA8S-C

HP『海上砲術学校』

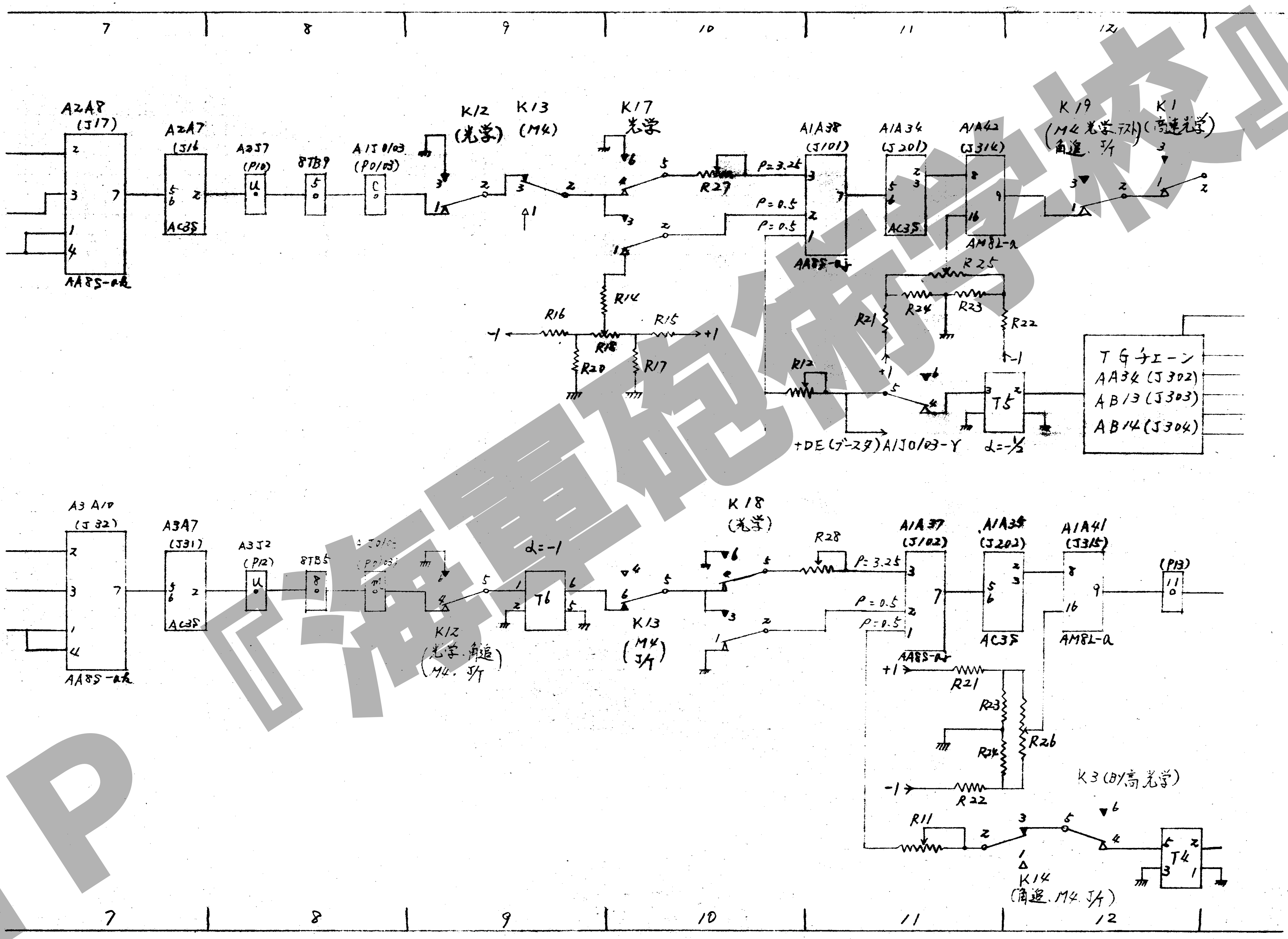


レーダジョイスティックコントロール系統
H 022136
A1A3(J1)
AC3S
K17
(試験)
A1A13(J14)
AA8S-QX
シンクロ誤差
ブースター入力(R)
A1A14(J15)
A1A15(J16)
Rサーボアンプ
C1
R11
(P1)
B2
TG
B1
SM
タコジェネ励磁
SM励磁
TP2
指示信号
搜索信号
A3A3(J26)
AA8S-C
A3A3(J25)
K21
(MK.角追.光学)
K26
ケ位
A3A5(J27)
AA9S-Q
A3A6(J28)
AS2M
115V 400HZ
A2A4(J13)
K27
(MK.角捕追 光学T/T)
K42
ケ位
A2A5(J14)
AA9S-R
A2A6(J16)
AS2M
B3

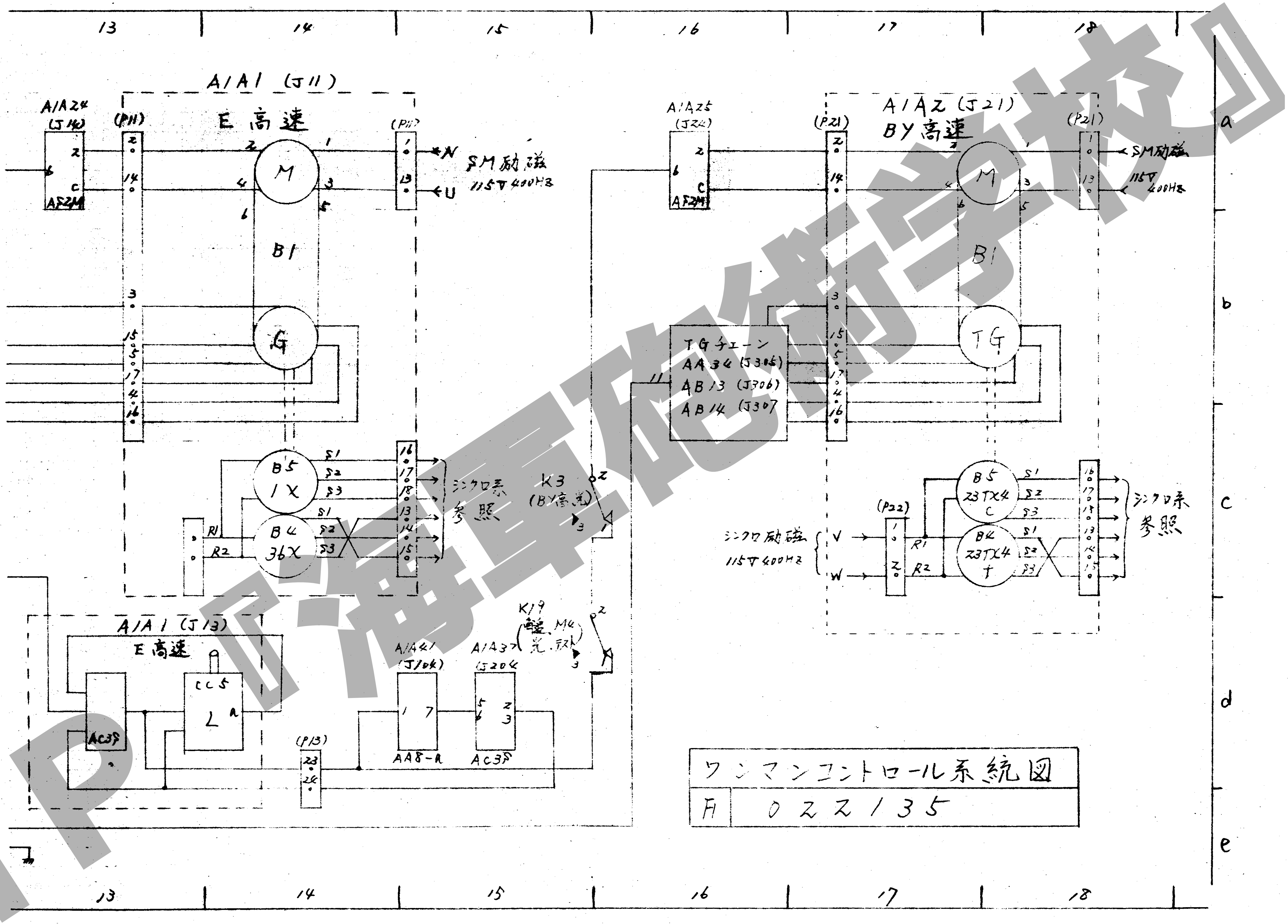
HP『海軍砲術学校』


U1
U2
U9
TB257
R203
R212
R216
R205
R204
TB254
TB235
S27
TB213
2TB63
K19
(OMCλ)
A236
(P9)
$\frac{1}{2\sqrt{2}}$
T2
K18
(光学)
TP5
A2TB1
K35
(M4)
K36
(M1光学
角補)
K23
(角補光学)
K37
(M1光学)
R207
R206
R208
7TB12
A3J1
(P11)
K16
K14
K15
K32
K33
K25
TB157
a
b
c
d
e

HP『海軍砲術学校』

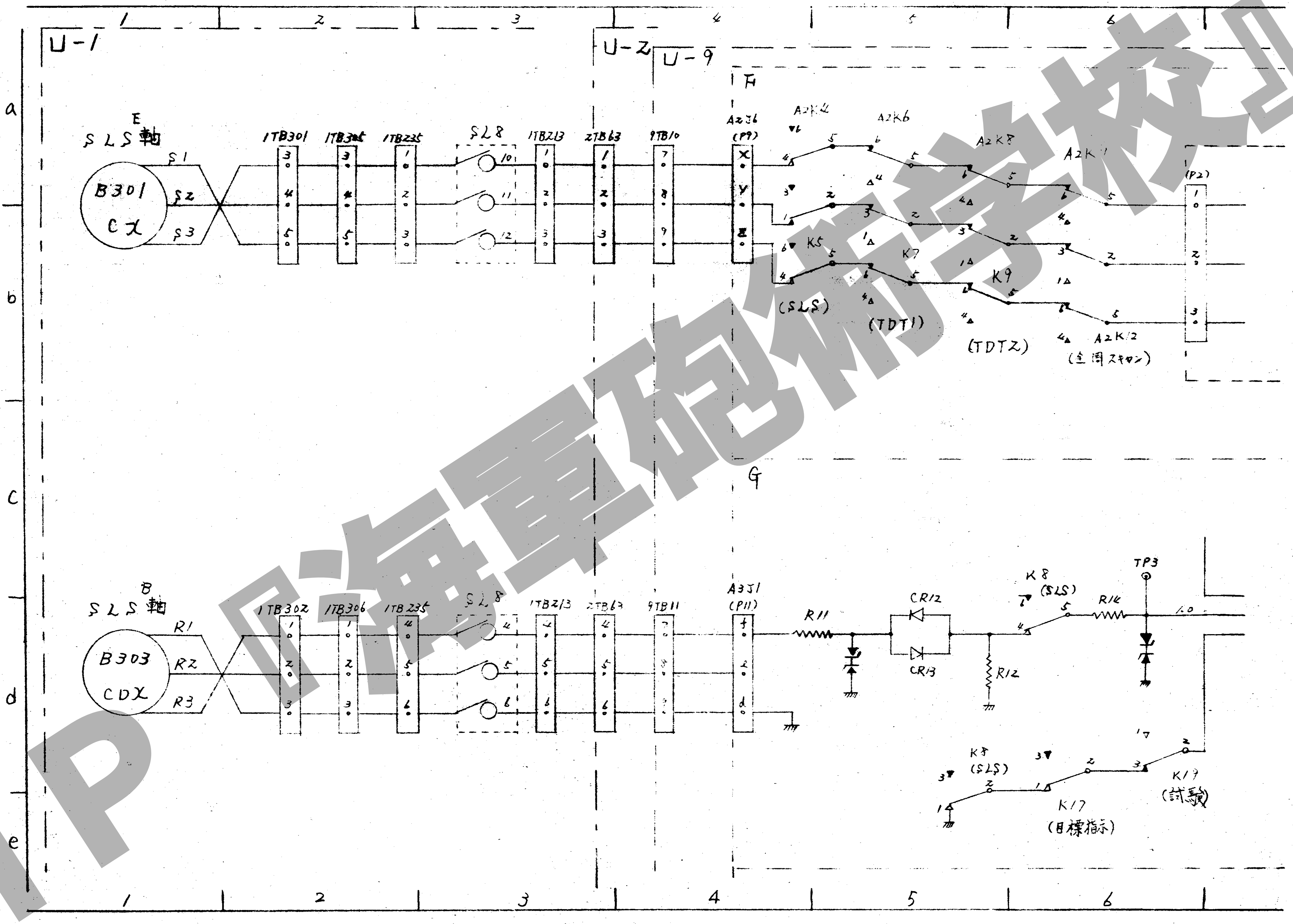

7 8 9 10 11 12
A2A8 (J17)
AA8S-ak
A2A7 (J16)
AC3S
A2J7 (P10)
8TB9
A1J0/03 (P0/03)
K12 (光学)
K13 (M4)
K17 光学
A1A38 (J101)
AA8S-aj
$\rho=3.25$
$\rho=0.5$
R27
A1A34 (J201)
AC35
A1A42 (J314)
AM8L-a
K19 (M4 光学テスト 角追、J/T)
K1 (高速光学)
R25 R24 R23 R22 R21
R14 R16 R15 R18 R20 R17 R12
TGチェーン
AA34 (J302)
AB13 (J303)
AB14 (J304)
T5
$\alpha=-1/2$
+DE (ブースタ) A1J0/03-Y
A3A10 (J32)
AA8S-ak
A3A7 (J31)
AC3S
A3J2 (P12)
8TB5
$\alpha=-1$
T6
K12 (光学.角追 M4.J/T)
K13 (M4 J/T)
K18 (光学)
R28
A1A37 (J102)
AA8S-a
A1A35 (J202)
AC3S
A1A41 (J315)
AM8L-a
(P13)
R21 R23 R24 R26 R22 R11
K3 (BY高光学)
K14 (角追.M4.J/T)
T4

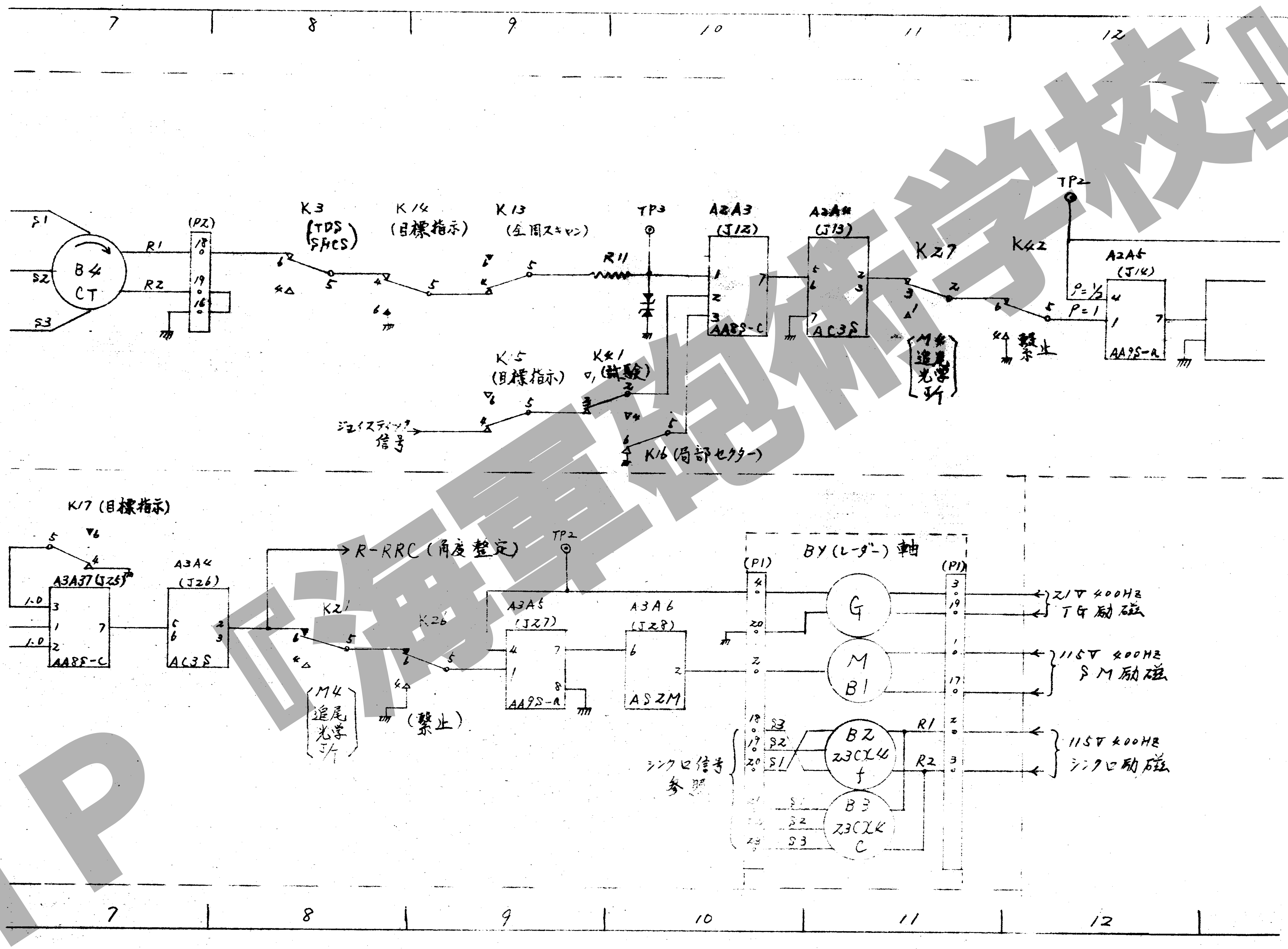
HP『海軍砲術学校』



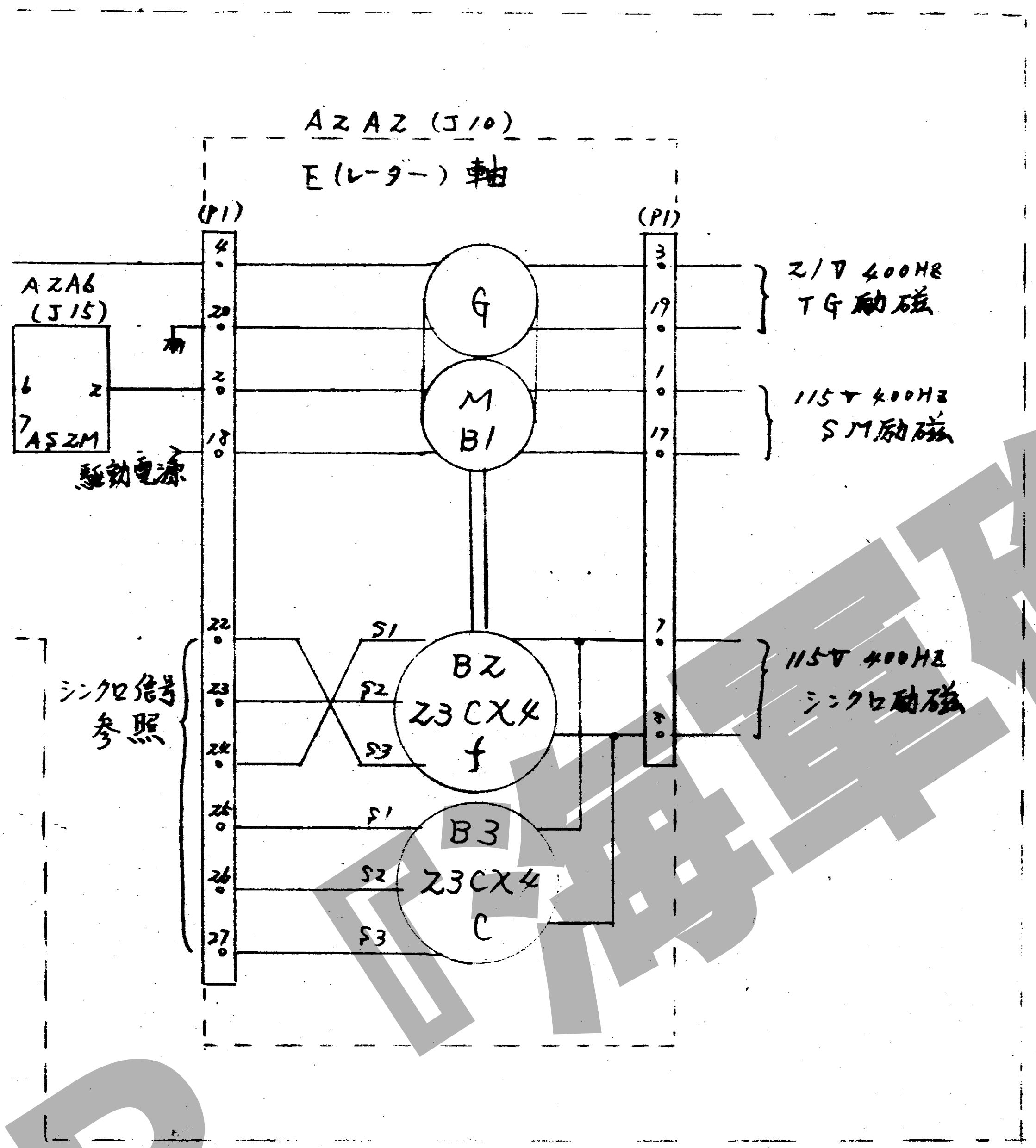
13
14
15
16
17
18
a
b
c
d
e
A/A1 (J11)
E 高速
A/A24 (J14)
(P11)
AS2M
M
B1
G
SM 励磁
115V 400HZ
N
U
B5
1X
B4
36X
R1
R2
S1
S2
S3
シンクロ系
参照
K3
(BY高速)
A/A25
(J24)
(P21)
A/A2 (J21)
BY 高速
TGチェーン
AA34 (J305)
AB13 (J306)
AB14 (J307)
TG
(P22)
シンクロ励磁
115V 400HZ
V
W
B5
Z3TX4
C
B4
Z3TX4
T
A/A1 (J13)
E 高速
CC5
L
AC3S
(P13)
K19
A/A41
(J104)
A/A37
(J204)
AA8-R
AC3S
ワンマンコントロール系統図
F 022135

HP『海軍砲術学校』


U-1
U-2
U-9
F
G
SLS軸
B301
CX
S1
S2
S3
1TB301
1TB235
SL8
1TB213
2TB63
9TB10
A2J6
(P9)
A2K4
A2K6
A2K8
K5
(SLS)
K7
(TDT1)
K9
(TDT2)
A2K12
(全周スキャン)
(P2)
SLS軸
B303
CDX
R1
R2
R3
1TB302
1TB306
1TB235
SL8
1TB213
2TB63
9TB11
A3J1
(P11)
R11
CR12
CR13
R12
K8
(SLS)
R14
TP3
K8
(SLS)
K17
(目標指示)
K19
(試験)

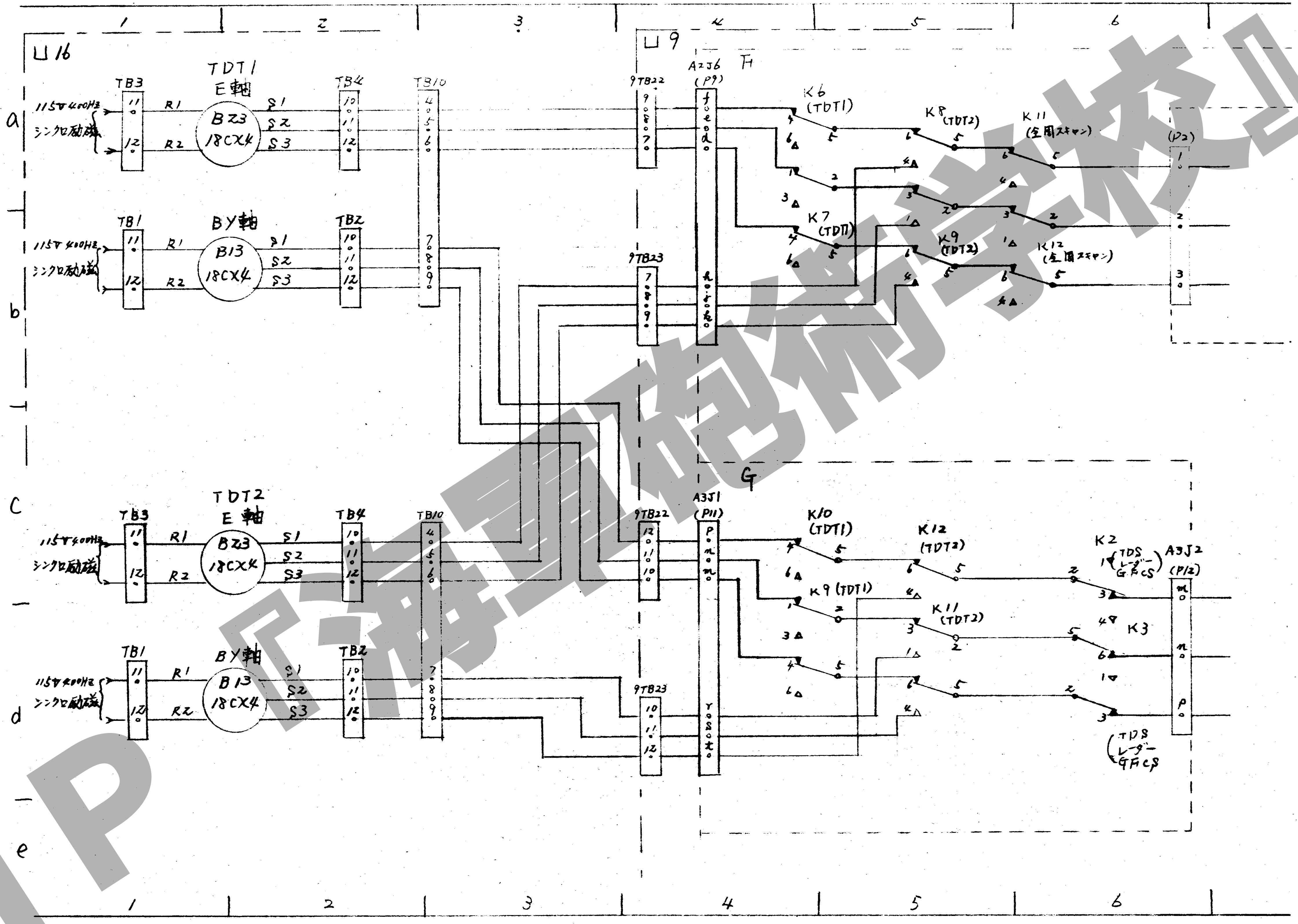

7
8
9
10
11
12
S1
S2
S3
B4
CT
R1
R2
(P2)
18
19
16
K3
(TDS
SFCS)
K14
(目標指示)
K13
(全周スキャン)
R11
TP3
A2A3
(J12)
AA8S-C
A2A4
(J13)
AC3S
K27
K42
TP2
A2A5
(J14)
ρ=1/2
ρ=1
AA9S-A
(M系
追尾
光学
J/T)
禁止
K5
(目標指示)
K41
(試験)
ジョイスティック
信号
K16 (局部セクター)
K17 (目標指示)
A3A37 (J25)
1.0
AA8S-C
A3A4
(J26)
AC3S
R-RRC (角度整定)
K21
K26
(M4
追尾
光学
J/T)
(禁止)
A3A5
(J27)
AA9S-A
A3A6
(J28)
AS2M
BY (レーダー) 軸
(P1)
G
M
B1
B2
23CX4
f
B3
23CXK
c
シンクロ信号
参照
21V 400HZ
TG励磁
115V 400HZ
SM励磁
115V 400HZ
シンクロ励磁

HP『海軍砲術学校』



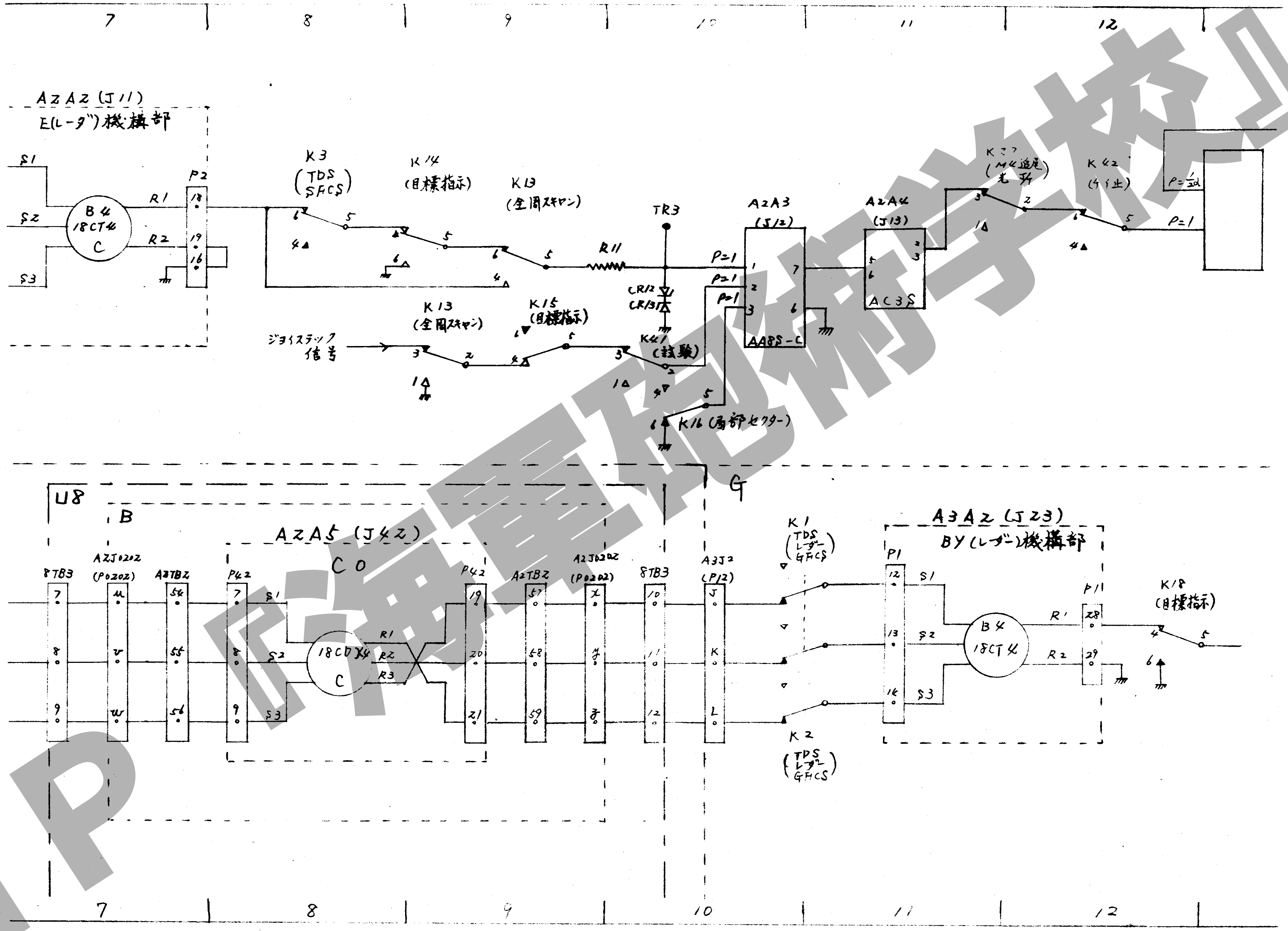
SLSシンクロ系統図	
F	022163

HP『海軍砲術学校』

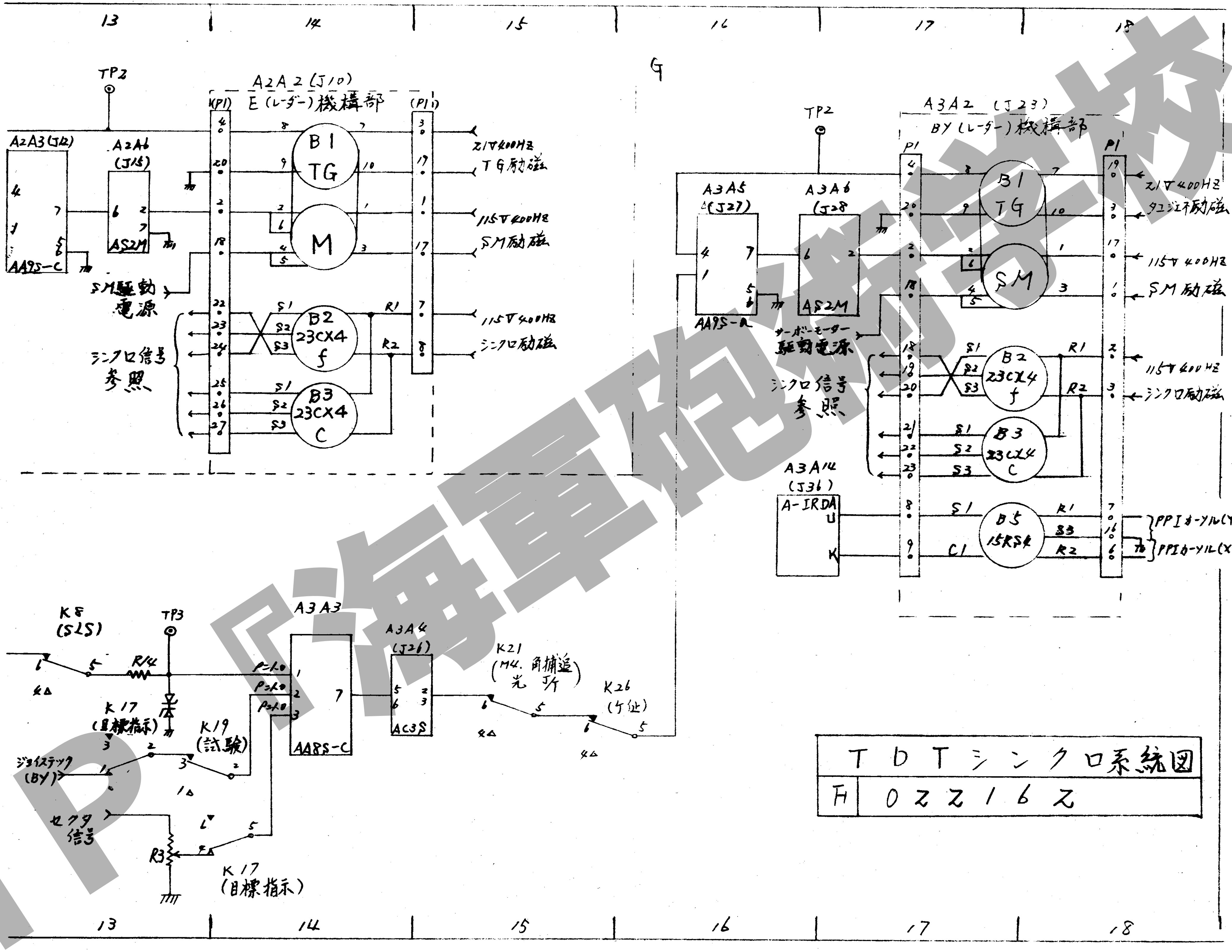


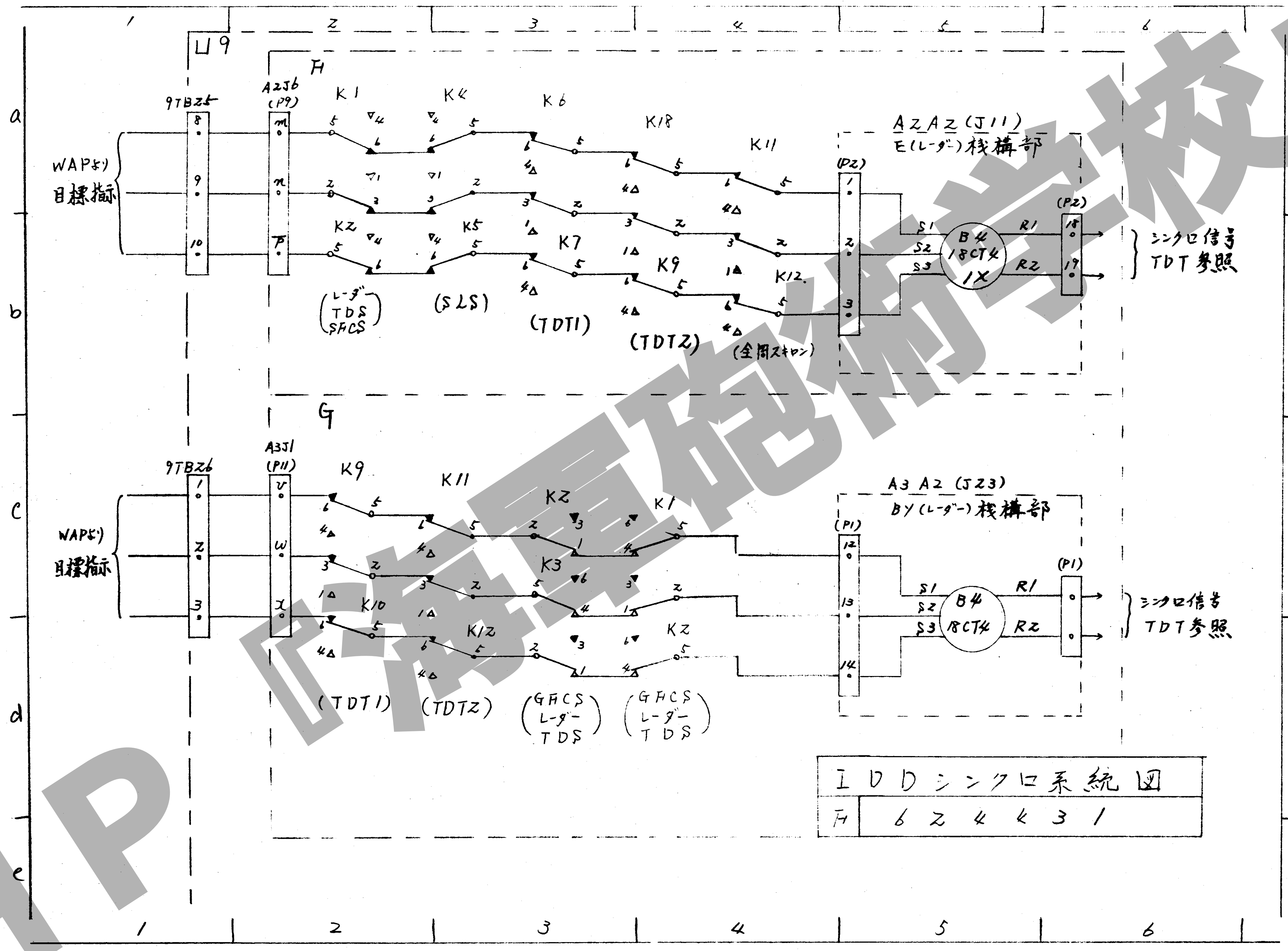
U16
U9
TDT1
E軸
BY軸
TDT2
TB3
TB4
TB10
TB1
TB2
9TB22
9TB23
A2J6
(P9)
A3J1
(P11)
A3J2
(P12)
(P2)
115V 400Hz
シンクロ励磁
R1
R2
S1
S2
S3
BZ3
18CX4
B13
K6
(TDT1)
K7
(TDT1)
K8
(TDT2)
K9
(TDT2)
K11
(全周スキャン)
K12
(全周スキャン)
K10
(TDT1)
K9 (TDT1)
K12
(TDT2)
K11
(TDT2)
K2
K3
TDS
レーダー
GFCS
G
H
a
b
c
d
e
1
2
3
4
5
6

HP『海上砲術学校』

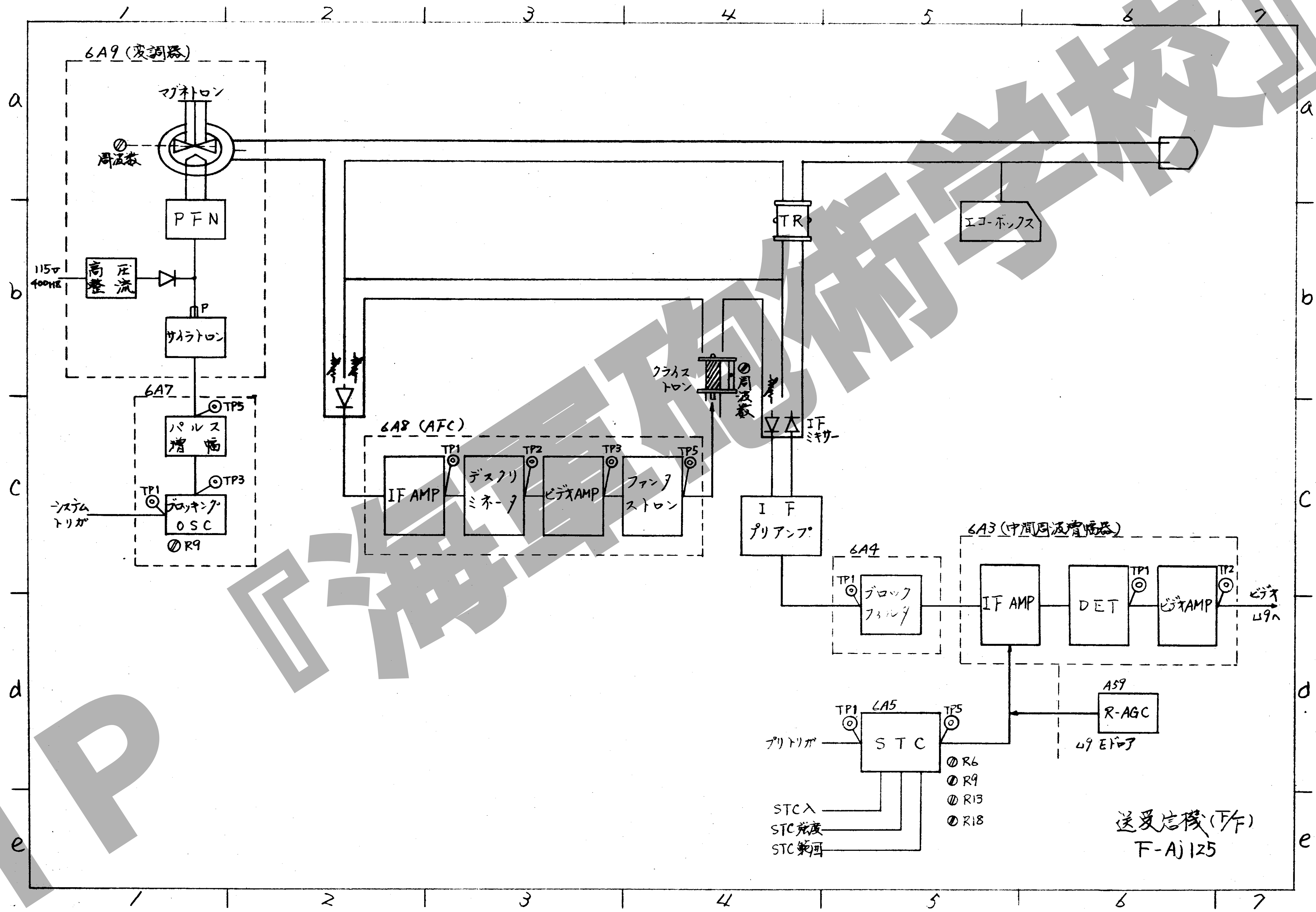

7
8
9
10
11
12
AzAz (J11)
E(レーダ)機構部
S1
S2
S3
B4
18CT4
C
R1
R2
P2
18
19
16
K3
(TDS SFCS)
K14
(目標指示)
K13
(全周スキャン)
R11
TR3
CR12
CR13
A2A3
(J12)
AA8S-C
P=1
A2A4
(J13)
AC3S
K27
(M4追尾 光 昇)
K42
(ケイ止)
P=1/2d
ジョイステック
信号
K13
(全周スキャン)
K15
(目標指示)
K41
(試験)
K16 (局部セクター)
G
U8
B
AzA5 (J42)
CO
8TB3
A2J0202
(P0202)
A2TB2
P42
18CDX4
R1
R2
R3
A3J2
(P12)
K1
(TDS レーダー GFCS)
K2
(TDS レーダー GFCS)
A3A2 (J23)
BY(レーダー)機構部
P1
B4
18CT4
R'
R2
K18
(目標指示)

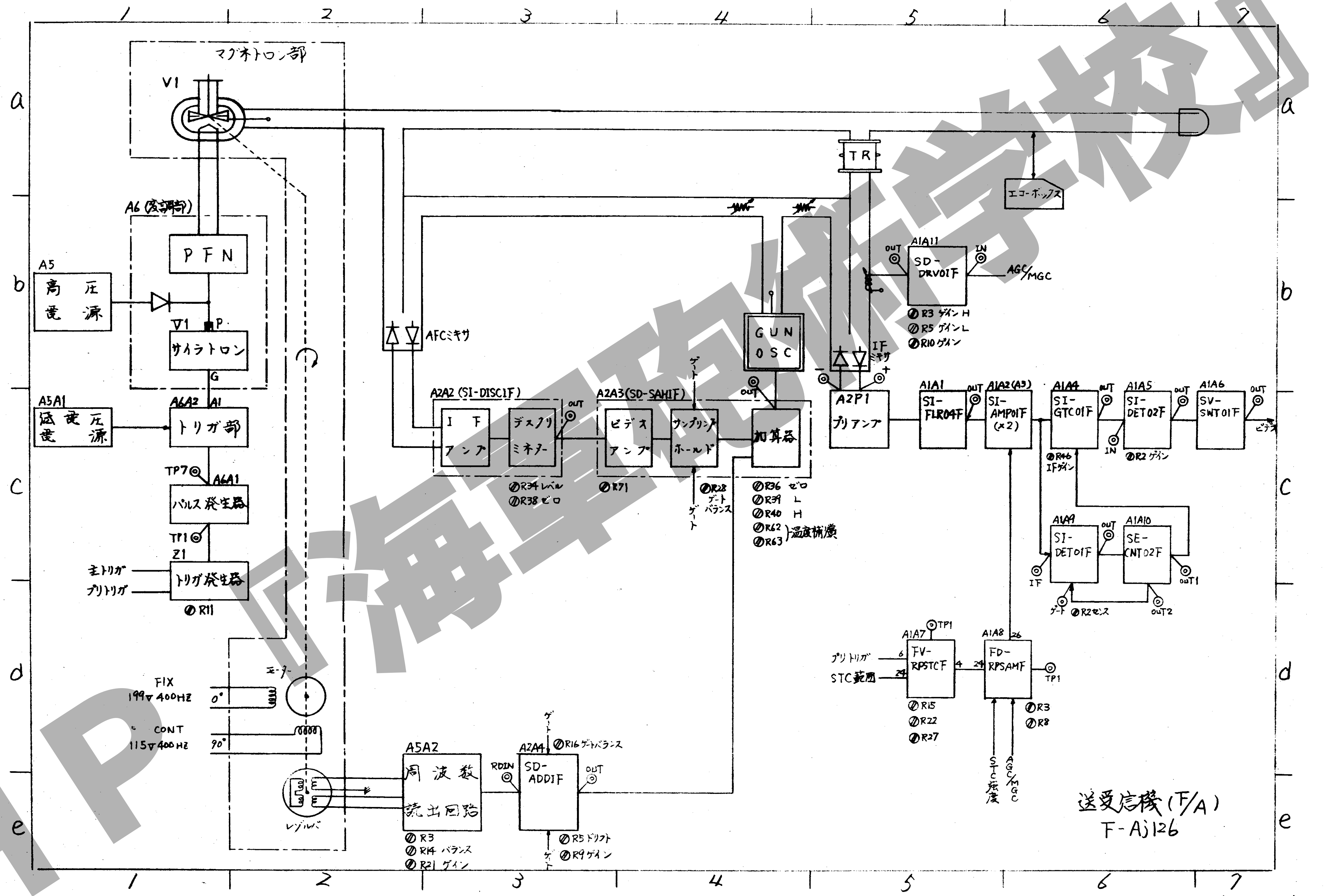
HP『海軍砲術学校』


A2A2 (J10)
E (レーダー) 機構部
A2A3 (J12)
A2A6 (J15)
AA9S-C
AS2M
TP2
B1 TG
M
B2 23CX4 f
B3 23CX4 C
21V 400HZ
TG励磁
115V 400HZ
SM励磁
シンクロ励磁
SM駆動電源
シンクロ信号参照
A3A2 (J23)
BY (レーダー) 機構部
A3A5 (J27)
A3A6 (J28)
AA9S-A
サーボーモーター駆動電源
SM
タコジェネ励磁
A3A14 (J36)
A-IRDA
B5 15RS4
PPIオーソル(Y)
PPIカーソル(X)
K8 (SLS)
TP3
R14
K17 (目標指示)
K19 (試験)
ジョイステック (BY)
セクタ信号
R3
A3A3
AA8S-C
A3A4 (J26)
AC3S
K21 (M4. 角捕追 光 J/T)
K26 (停止)
TDTシンクロ系統図
F 02216乙
HP『海軍砲術学校』

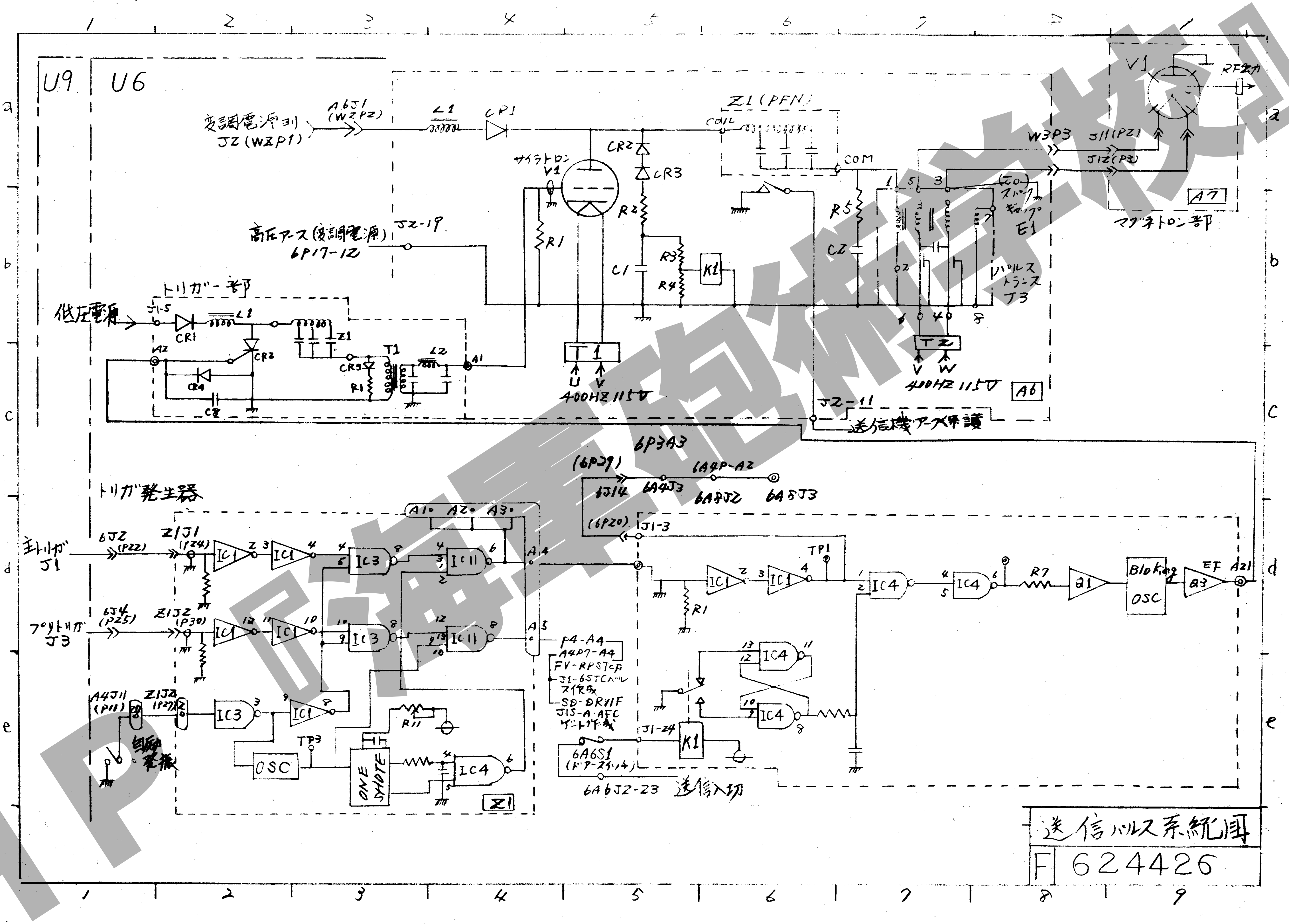

U9
F
G
9TB25
A2J6 (P9)
K1
K4
K6
K18
K11
K2
K5
K7
K9
K12
WAPより 目標指示
(レーダー TDS SFCS)
(SLS)
(TDT1)
(TDT2)
(全周スキャン)
A2A2 (J11)
E(レーダー)機構部
(P2)
S1
S2
S3
B4 18CT4 1X
R1
R2
シンクロ信号 TDT参照
9TB26
A3J1 (P11)
K10
K3
(GFCS レーダー TDS)
A3 A2 (J23)
BY(レーダー)機構部
(P1)
B4 18CT4
IDDシンクロ系統図
FH 624431

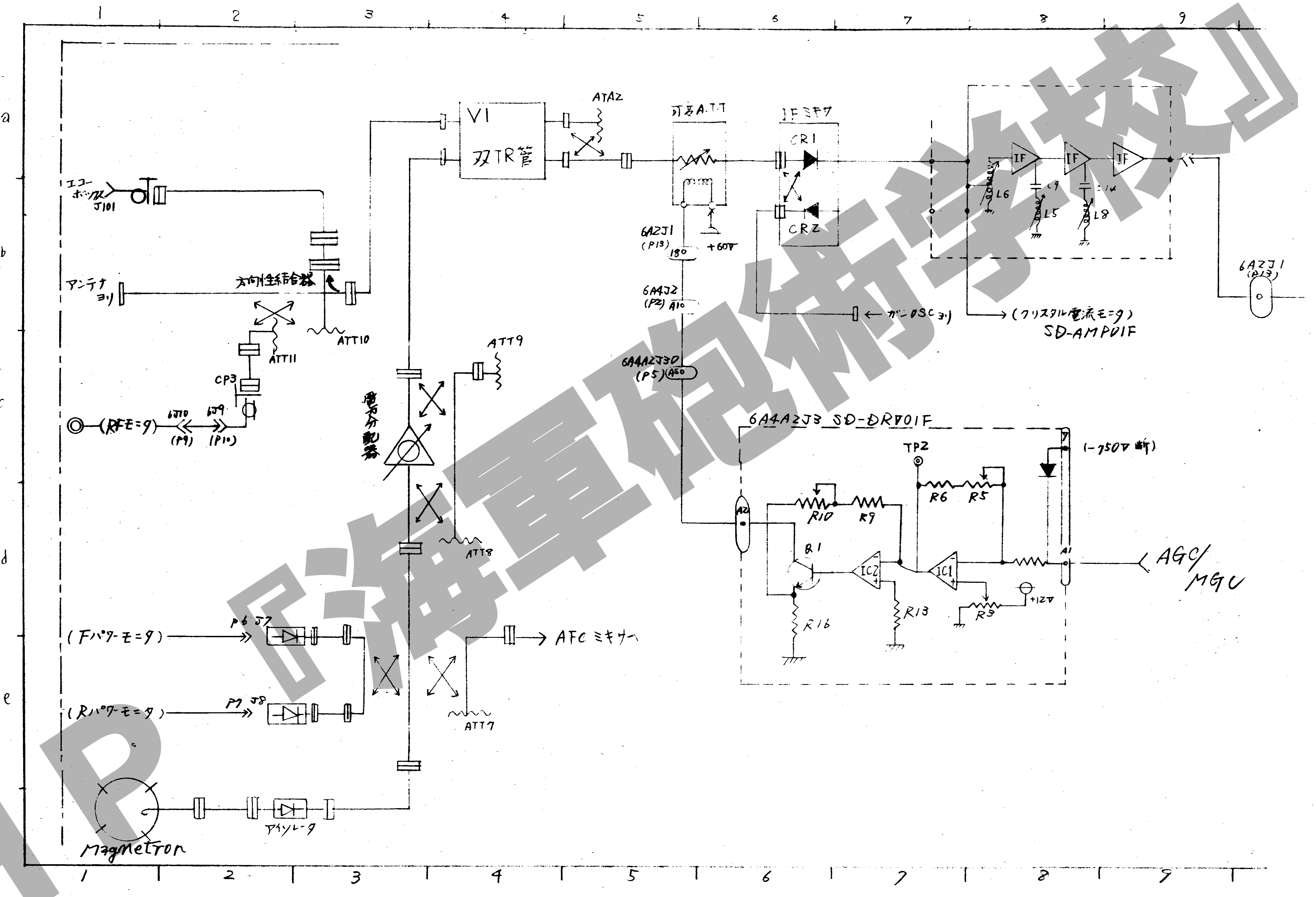
HP『海軍砲術学校』

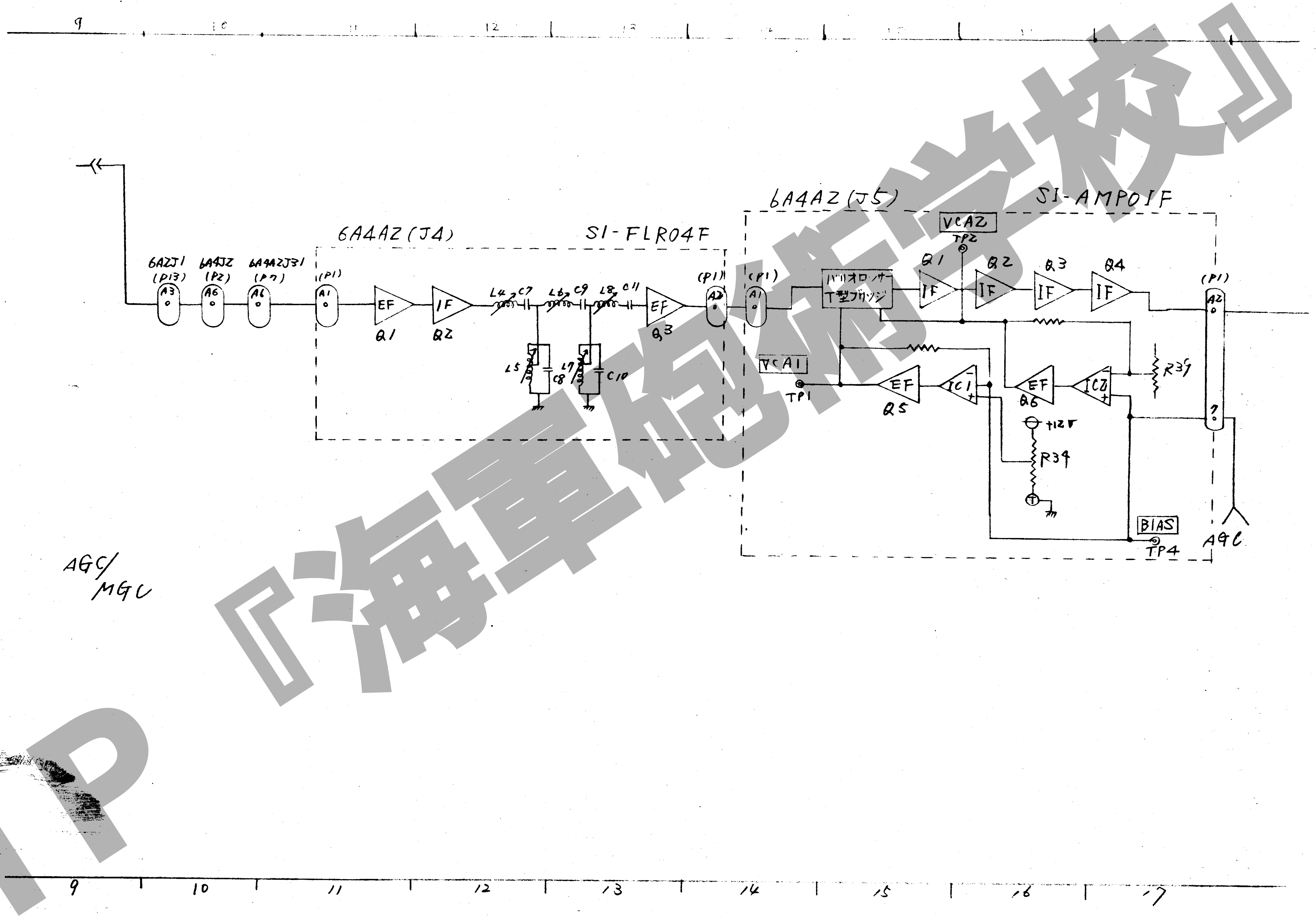

6A9 (変調器)
マグネトロン
周波数
PFN
115v 400Hz
高圧整流
P
サイラトロン
6A7
TP5
パルス増幅
TP3
TP1
システムトリガ
ブロッキングOSC
R9
6A8 (AFC)
TP1
TP2
TP3
TP5
IF AMP
デスクリミネータ
ビデオAMP
ファンタストロン
クライストロン
周波数
TR
IF ミキサー
エコーボックス
IF プリアンプ
6A4
TP1
ブロックフィルタ
6A3 (中間周波増幅器)
IF AMP
DET
TP1
ビデオAMP
TP2
ビデオ
49へ
A59
R-AGC
49 Eドア
6A5
TP1
TP5
プリトリガ
STC
R6
R9
R13
R18
STC入
STC強度
STC範囲
送受信機(下/F)
F-Aj125


マグネトロン部
V1
A6 (変調部)
PFN
A5
高圧電源
V1 P
サイラトロン
G
A5A1
低電圧電源
A6A2 A1
トリガ部
TP7
A6A1
パルス発生器
TP1
Z1
主トリガ
プリトリガ
トリガ発生器
R11
FIX
199V 400HZ
0°
CONT
115V 400HZ
90°
モーター
レゾルバ
AFCミキサ
TR
エコーボックス
GUN OSC
A1A11
OUT
IN
SD-DRV01F
AGC/MGC
R3 ゲイン H
R5 ゲイン L
R10 ゲイン
IF ミキサ
A2A2 (SI-DISC1F)
IF アンプ
デスクリミネター
OUT
R34 レベル
R38 ゼロ
A2A3(SD-SAHIF)
ゲート
ビデオアンプ
サンプリング ホールド
加算器
R71
R28 ゲートバランス
R36 ゼロ
R39 L
R40 H
R62
R63
温度補償
A2P1
プリアンプ
A1A1
SI-FLR04F
A1A2(A3)
SI-AMP01F (×2)
A1A4
SI-GTC01F
R46 IFゲイン
A1A5
SI-DET02F
R2 ゲイン
A1A6
SV-SWT01F
ビデオ
A1A9
SI-DET01F
IF
A1A10
SE-CNT02F
OUT1
OUT2
ゲート
R2センス
A1A7
TP1
プリトリガ
STC範囲
FV-RPSTCF
R15
R22
R27
A1A8
FD-RPSAMF
R3
R8
STC深度
AGC/MGC
A5A2
周波数読出回路
R3
R14 バランス
R21 ゲイン
A2A4
SD-ADDIF
RDIN
R16 ゲートバランス
R5 ドリフト
R9 ゲイン
送受信機(F/A)
F-Aj126

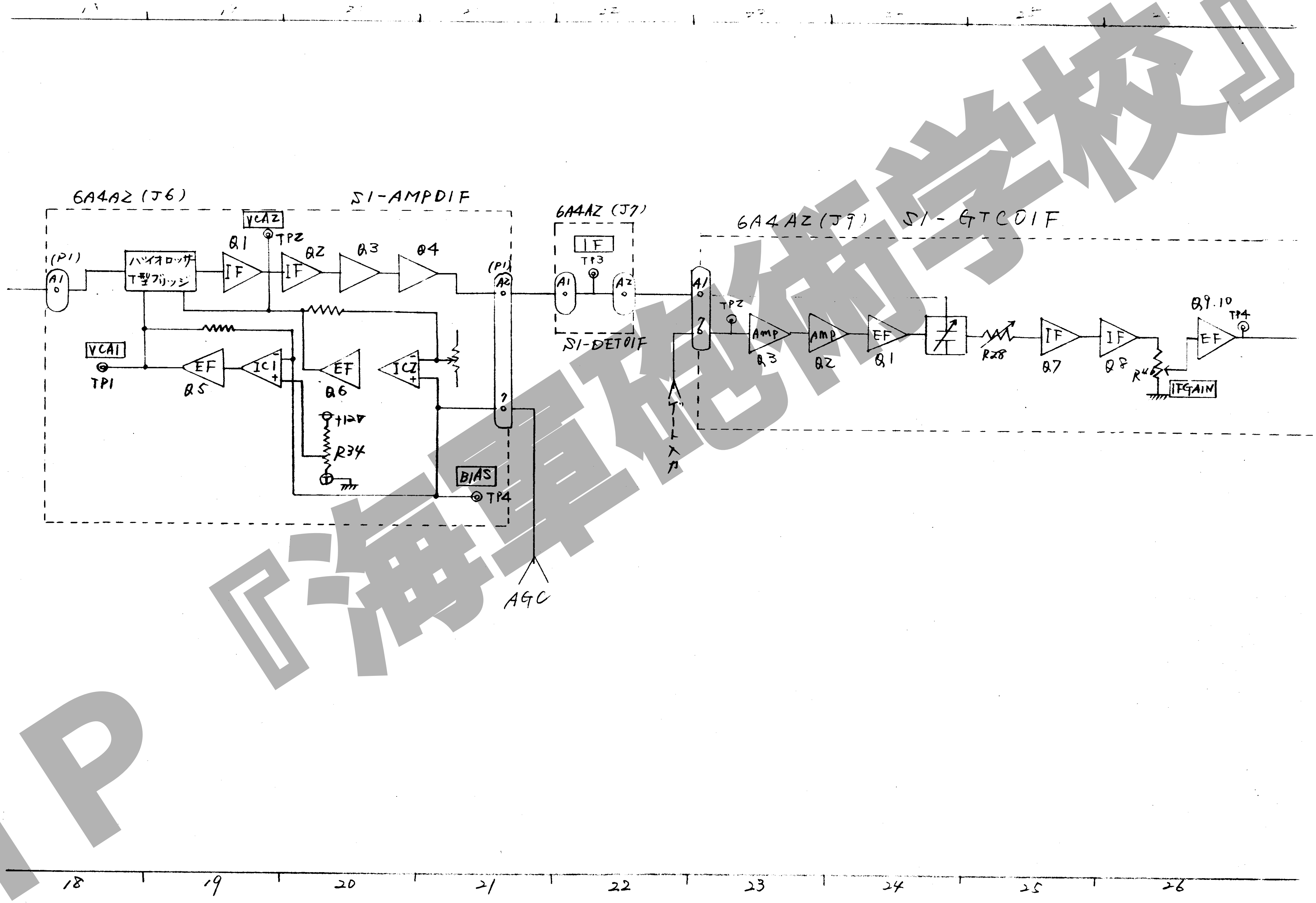
HP『海軍砲術学校』


U9
U6
変調電源より
JZ (WZP1)
A6J1 (WZPZ)
L1
CR1
Z1 (PFN)
COIL
COM
サイラトロン
V1
CR2
CR3
R2
R1
C1
R3
R4
K1
高圧アース(変調電源)
6P17-12
JZ-19
R5
CZ
スパーク
ギャップ
E1
パルス
トランス
T3
T1
U V
400HZ 115V
T2
V W
400HZ 115V
A6
JZ-11
送信機アース保護
V1
RF出力
W3P3
J11 (PZ)
J12 (P3)
A7
マグネトロン部
トリガー部
低圧電源
J1-5
CR1
L1
Z1
CR2
A2
CR4
C8
T1
CR3
R1
L2
A1
6P3A3
(6P29)
6J14
6A4J3
6A4P-A2
6A8J2
6A8J3
トリガ発生器
主トリガ
J1
6J2 (P22)
Z1J1 (P24)
IC1
IC3
IC11
A1 A2 A3
A4
A5
プリトリガ
J3
6J4 (P25)
Z1J2 (P30)
A4J11 (P11)
Z1J2 (P27)
自動発振
OSC
TP3
ONE SHOTE
R11
IC4
Z1
P4-A4
A4P7-A4
FV-RPSTCF
J1-6STCパルス作成
SD-DRVIF
J1S-A-AFC
ゲート作成
(6P20)
J1-3
TP1
R1
R7
Q1
Bloking OSC
EF
Q3
A21
J1-24
K1
6A6S1
(ドアースイッチ)
6A6J2-23
送信入切
送信パルス系統図
F 624426

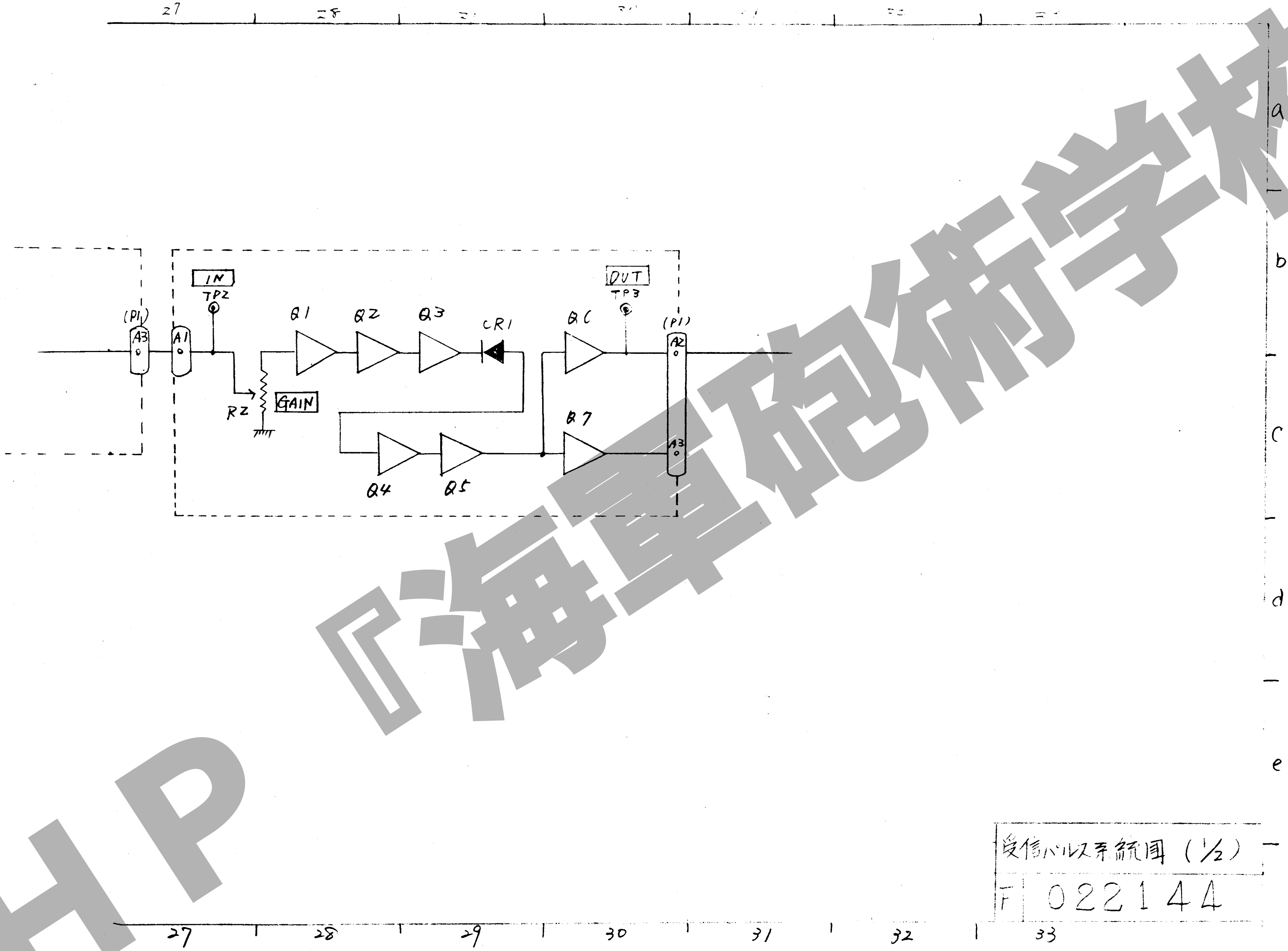

V1
双TR管
ATA2
可変A.T.T
IFミキサ
CR1
CR2
6A2J1
(P13)
180
+60V
6A4J2
(P2)
A10
6A4A2J3D
(P5)
A50
ガンOSCヨリ
(クリスタル電流モニタ)
SD-AMP01F
IF
L6
L5
L8
6A2J1
(P13)
エコーボックス
J101
アンテナヨリ
方向性結合器
ATT10
ATT11
CP3
(RFE=9)
6J10
6J9
(P9)
(P10)
ATT9
電力分配器
ATT8
6A4A2J3 SD-DR01F
TP2
R6
R5
R10
R9
Q1
IC2
IC1
R16
R13
R3
+12V
(−750V 断)
A1
A2
AGC/MGC
(Fパワーモニタ)
P6 J7
(Rパワーモニタ)
P7 J8
AFCミキサへ
ATT7
Magnetron
アイソレータ
HP『海軍砲術学校』


9
10
11
12
13
14
15
16
17
6AZJ1
(P13)
A3
6A4JZ
(P2)
A6
6A4AZJ31
(P7)
A6
6A4AZ(J4)
SI-FLR04F
(P1)
A1
EF
IF
Q1
Q2
L4
C7
L6
C9
L8
C11
L5
C8
L7
C10
EF
Q3
(P1)
A2
6A4AZ(J5)
SI-AMP01F
VCA2
TP2
(P1)
A1
バリオロンサー
T型ブリッジ
Q1
Q2
Q3
Q4
IF
IF
IF
IF
(P1)
A2
VCA1
TP1
EF
Q5
IC1
EF
Q6
IC2
R39
+12V
R34
BIAS
TP4
AGC
AGC/MGC

HP『海軍砲術学校』


6A4AZ (J6)
S1-AMPDIF
VCA2
TP2
Q1
Q2
Q3
Q4
(P1)
A1
バイオロッサ
T型ブリッジ
IF
IF
VCA1
TP1
EF
IC1
Q5
EF
Q6
IC2
+12V
R34
BIAS
TP4
A2
AGC
6A4AZ (J7)
IF
TP3
A1
A2
S1-DET01F
6A4AZ (J9)
S1-GTC01F
A1
TP2
AMP
AMP
EF
Q3
Q2
Q1
R28
IF
IF
Q7
Q8
IFGAIN
Q9.10
TP4
EF
ゲート入力
18
19
20
21
22
23
24
25
26

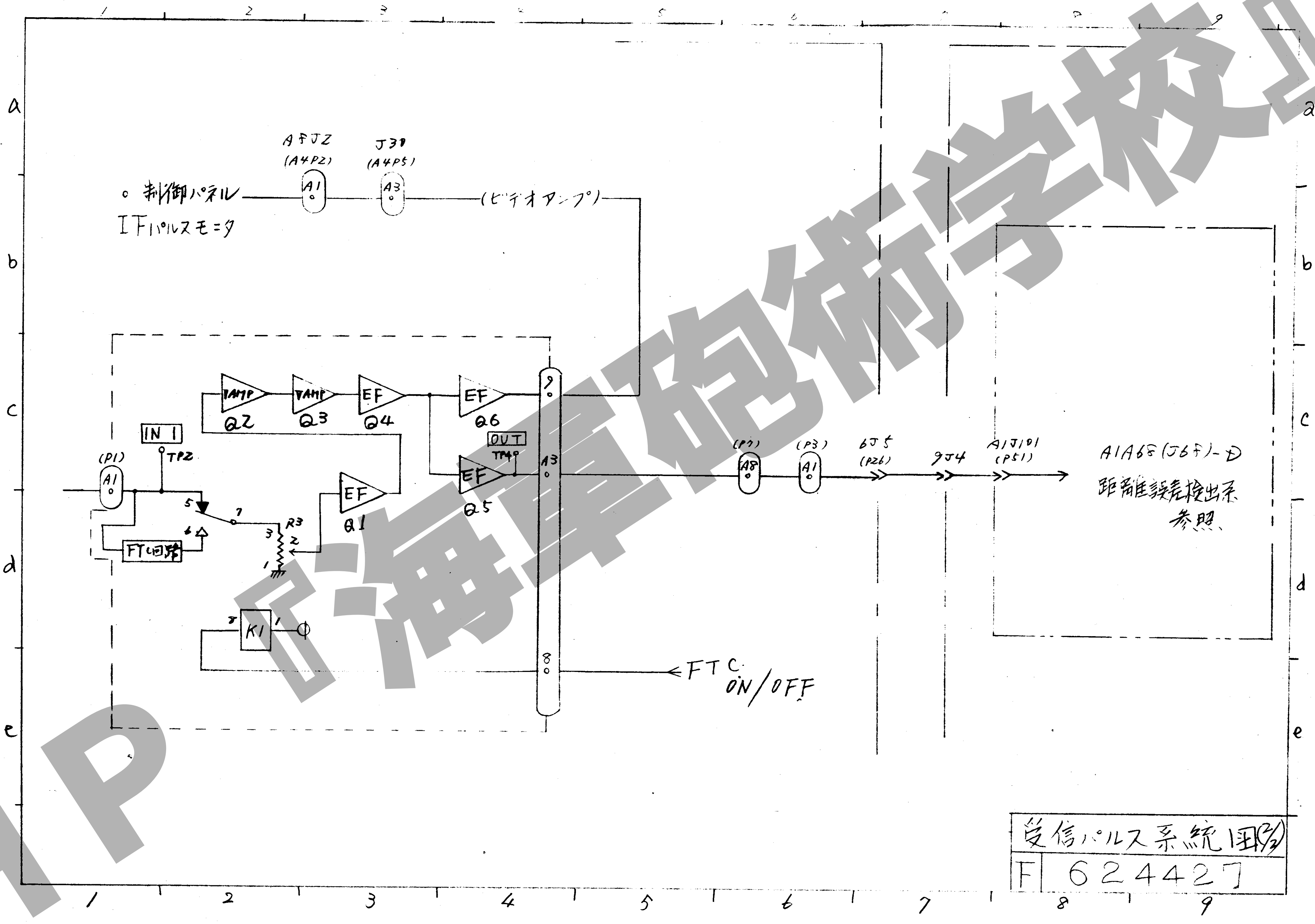
HP『海軍砲術学校』

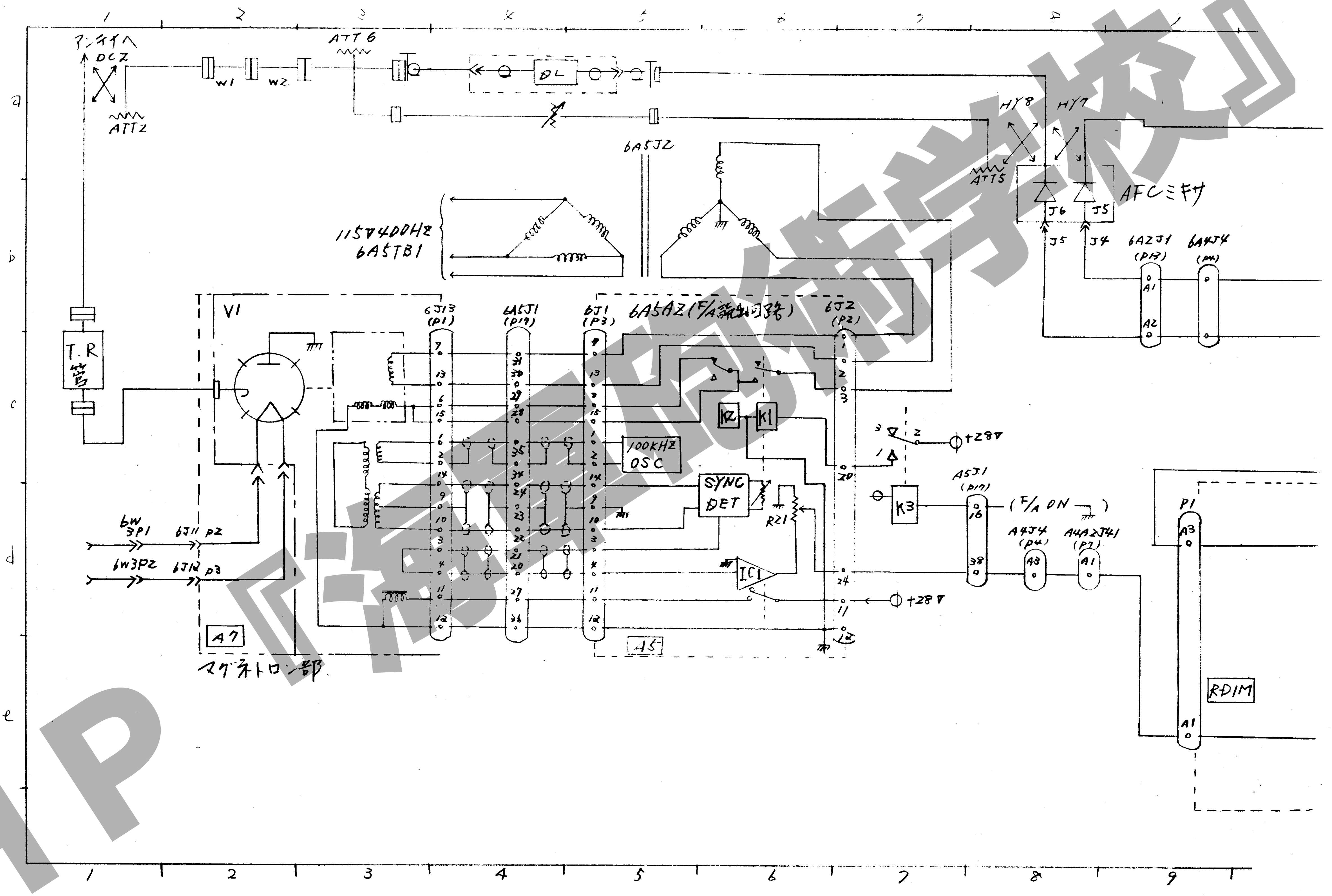


受信パルス系統図（1/2）

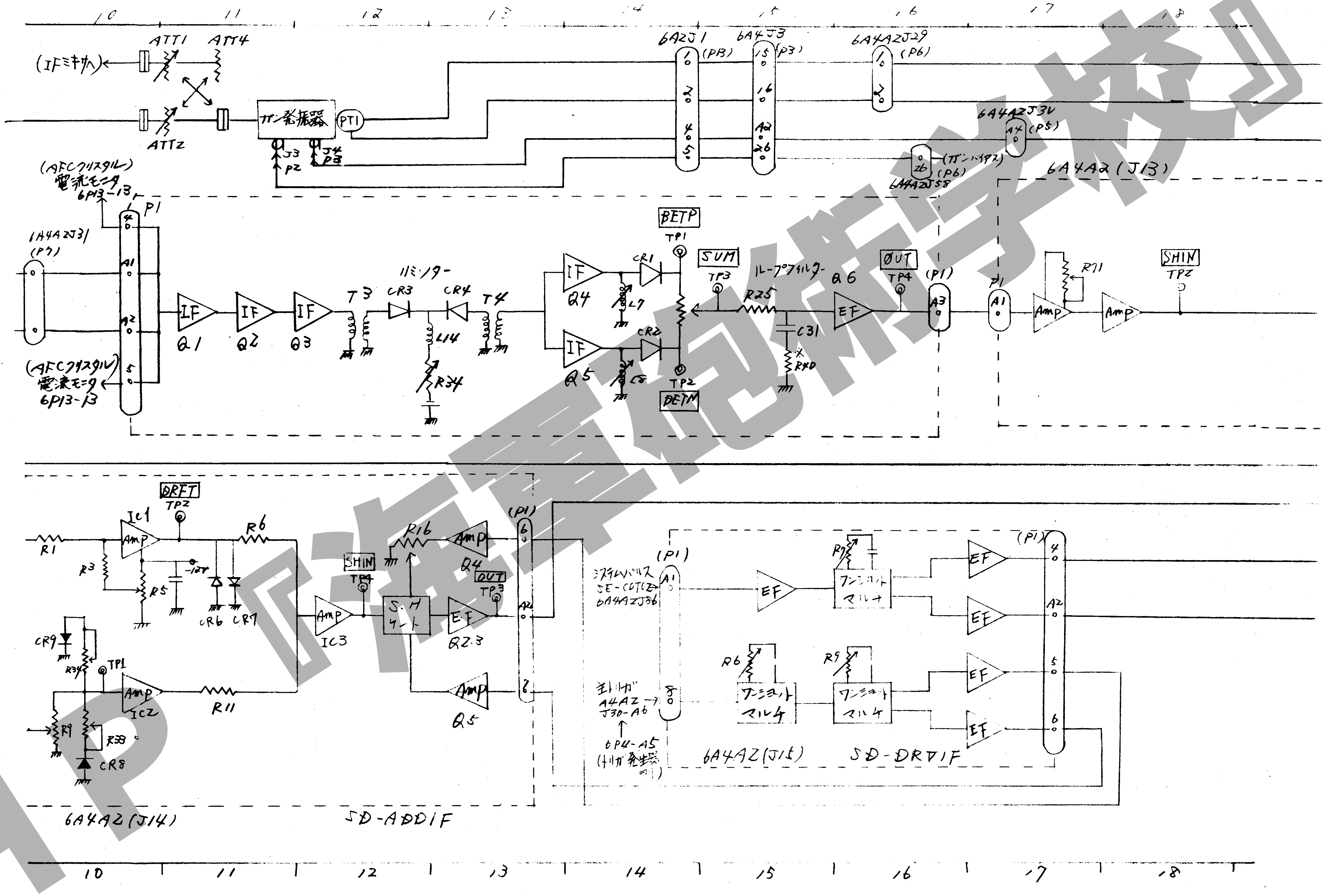
F 022144

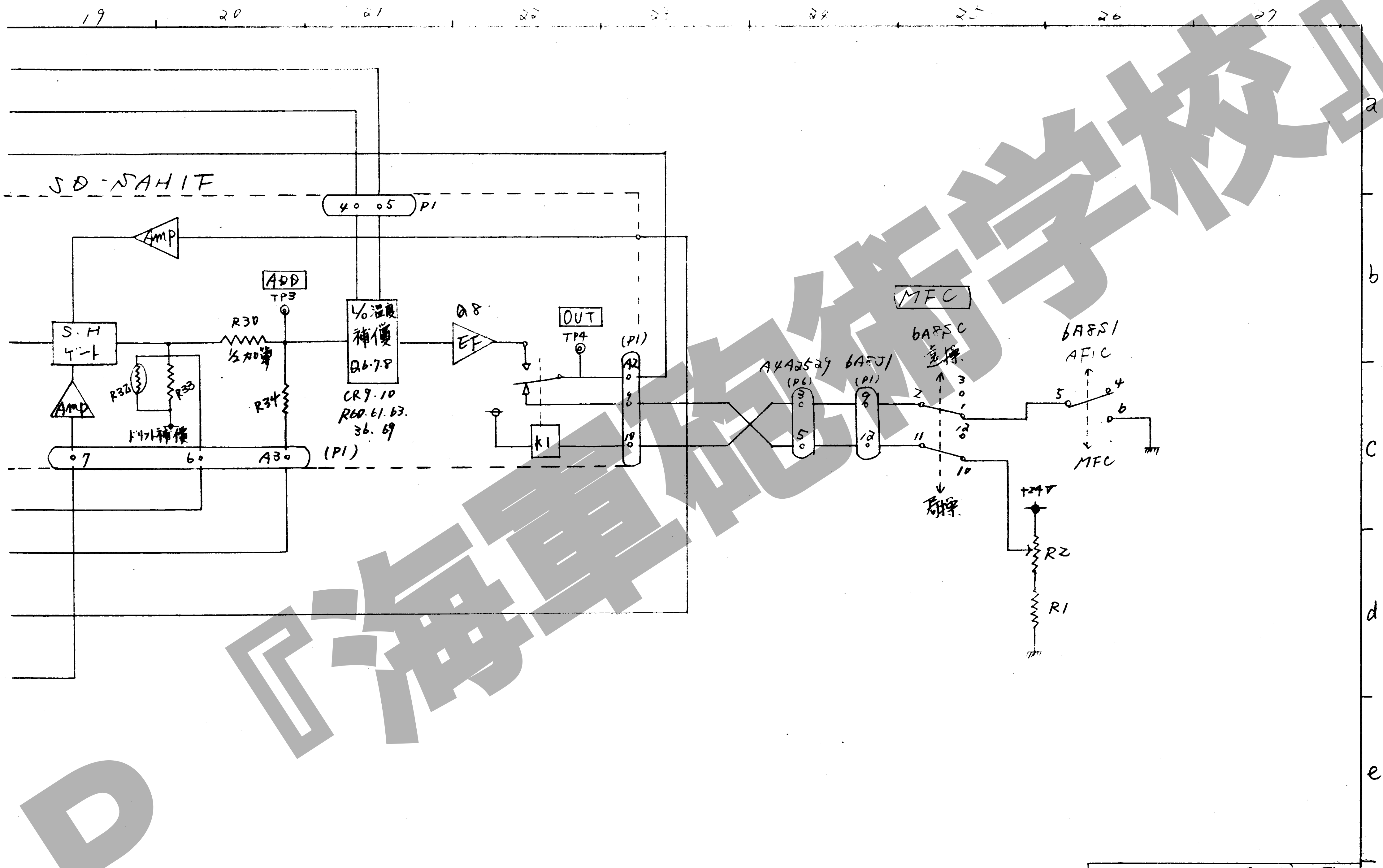
HP『海軍砲術学校』


制御パネル
IFパルスモニタ
AFJZ
(A4PZ)
A1
J38
(A4P5)
A3
(ビデオアンプ)
VAMP
Q2
VAMP
Q3
EF
Q4
EF
Q6
IN 1
TP2
(P1)
A1
FT回路
R3
EF
Q1
OUT
TP4
EF
Q5
A3
K1
FTC
ON/OFF
(P7)
A8
(P3)
A1
6J5
(P26)
9J4
A1J101
(P51)
A1A68(J6F)-D
距離誤差検出系
参照、
受信パルス系統図(2/2)
F 624427



アンテナへ
DC2
ATT2
W1
W2
ATT6
DL
HY8
HY7
ATT5
AFCミキサ
J6
J5
J4
6A5J2
115V400HZ
6A5TB1
T.R 管
V1
6J13 (P1)
6A5J1 (P19)
6J1 (P3)
6A5A2 (F/A 読出回路)
6J2 (P2)
6A2J1 (P13)
6A4J4 (P4)
A1
A2
K2
K1
100KHZ OSC
SYNC DET
R21
IC1
K3
+28V
A5J1 (P17)
(F/A ON)
A4J4 (P4)
A4A2J41 (P7)
A3
P1
RDIM
6W3P1
6J11 P2
6W3P2
6J12 P3
A7
A5
マグネトロン部

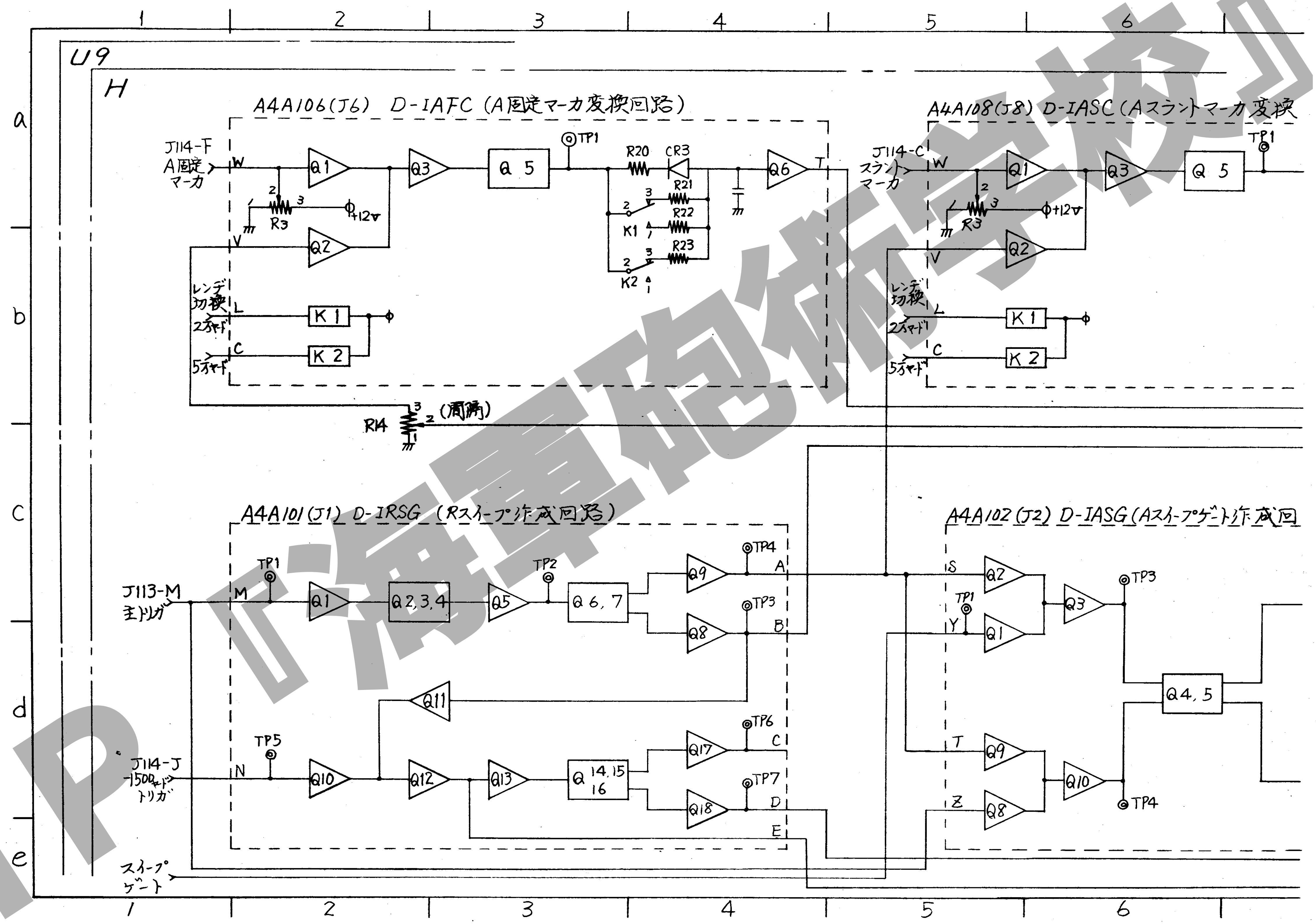

10 11 12 13 14 15 16 17 18
(IFミキサへ)
ATT1
ATT4
ATT2
ガン発振器
PT1
J3 P2
J4 P3
6A2J1 (P3)
6A4J3 (P3)
6A4A2J29 (P6)
6A4A2J32 (P5)
(ガンバイアス) (P6)
6A4A2J58
6A4A2(J13)
(AFCクリスタル) 電流モニタ 6P13-13
P1
1A4A2J31 (P7)
IF Q1
IF Q2
IF Q3
T3
リミッター
CR3
CR4
L14
R34
T4
IF Q4
IF Q5
CR1
CR2
L7
L8
BETP
TP1
TP2
DETM
SUM
TP3
ループフィルター
R25
C31
R40
Q6
EF
OUT
TP4
(P1)
A3
A1
Amp
R71
SHIN
TP2
DRFT
R1
IC1
R3
R5
-12V
R6
CR6
CR7
CR9
R34
TP1
IC2
R11
R9
R33
CR8
IC3
SHIN
TP4
S.H ゲート
R16
Q4
OUT
TP3
EF
Q2.3
Q5
6A4A2(J14)
SD-ADDIF
システムパルス SE-COT(Z) 6A4A2J36
主トリガ A4A2 J30-A6
6P4-A5 (トリガ発生器)
R7
R6
R9
ワンショットマルチ
6A4A2(J15)
SD-DRVIF
10 11 12 13 14 15 16 17 18



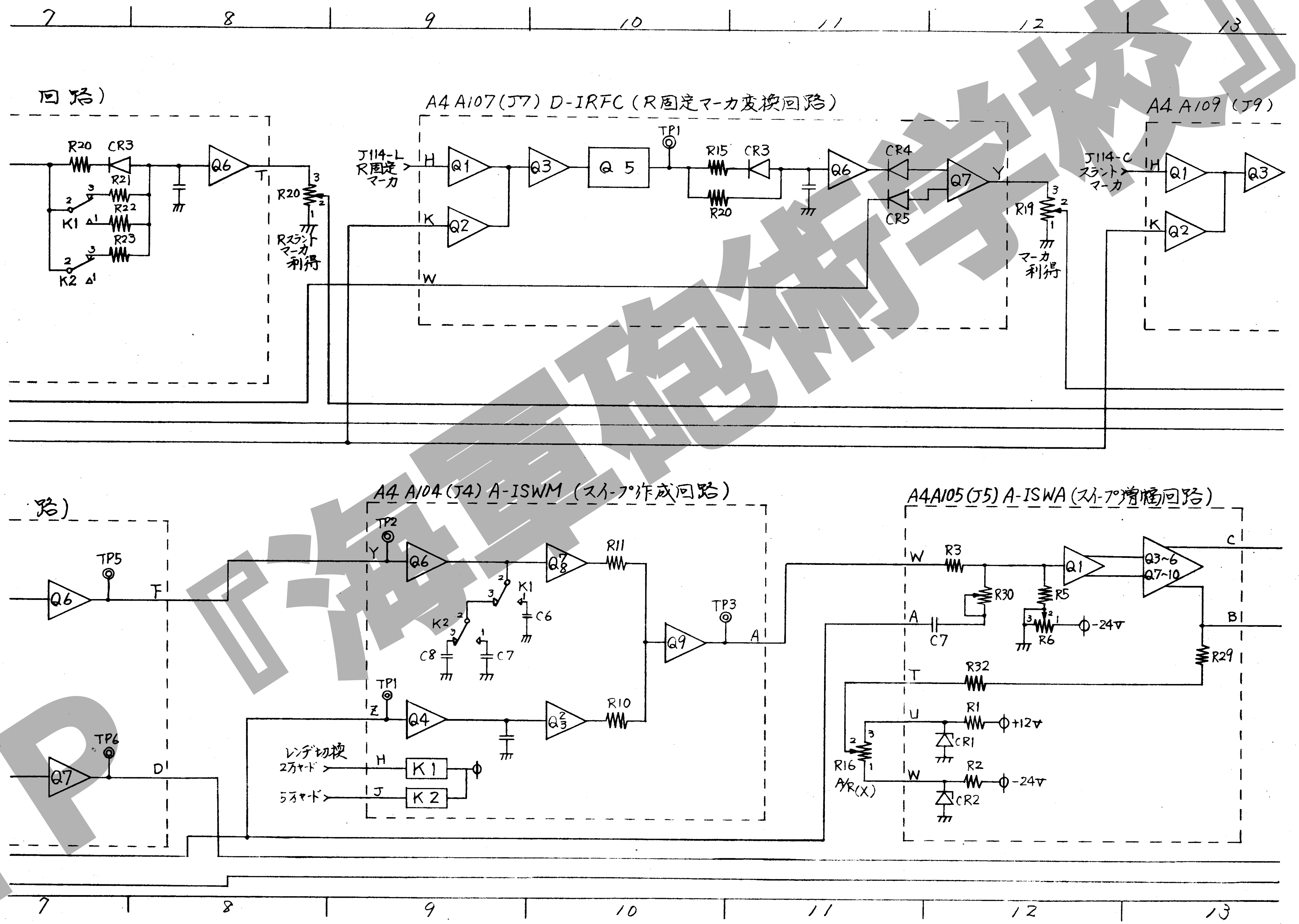
AFC系統図

F 022146

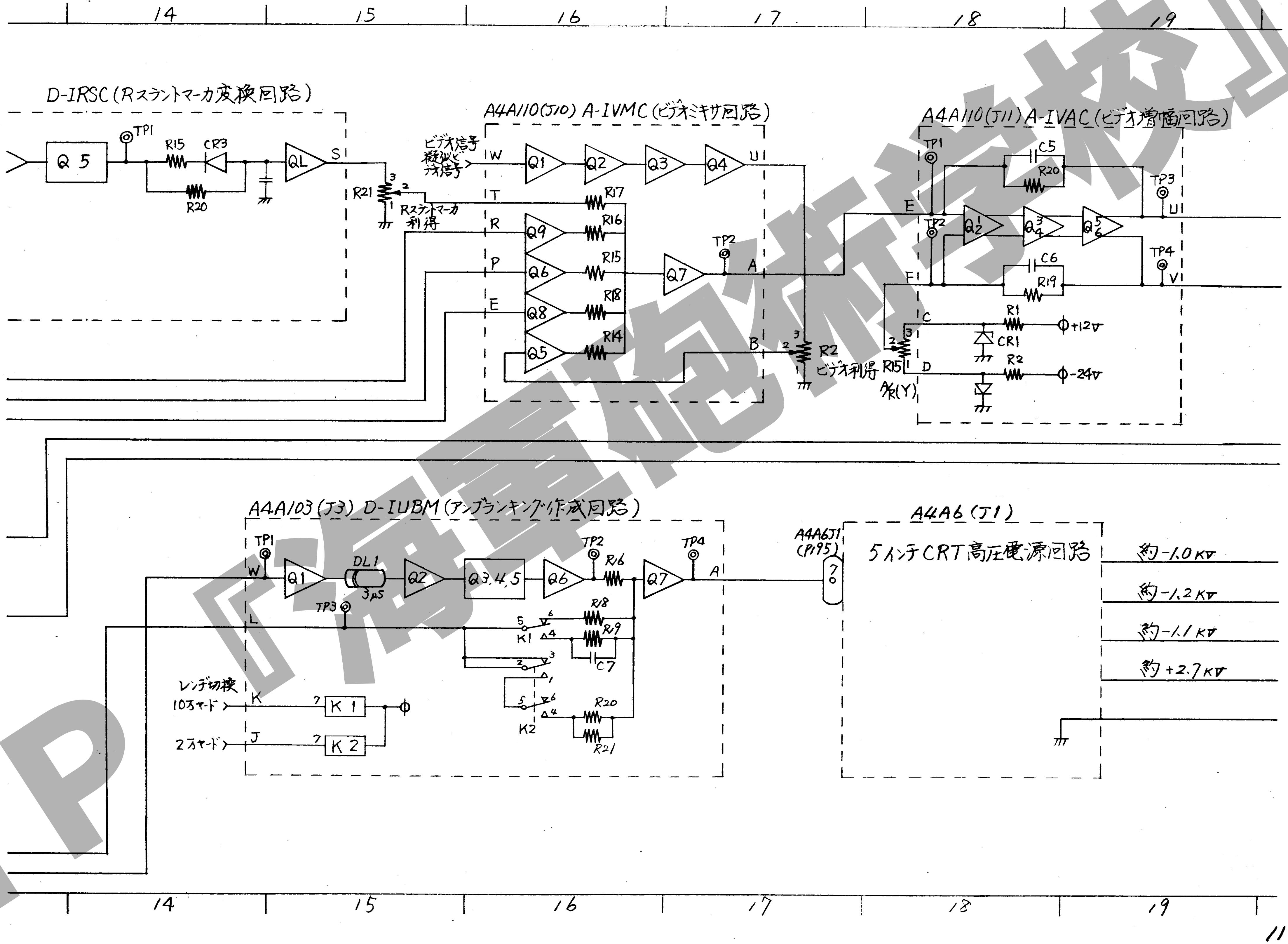
HP『海軍砲術学校』


U9
H
A4A106(J6) D-IAFC (A固定マーカ変換回路)
J114-F
A固定マーカ
TP1
R20
CR3
R21
R22
R23
K1
K2
R3
+12V
Q1
Q2
Q3
Q 5
Q6
K 1
K 2
レンヂ切換
2万ヤード
5万ヤード
R14
(周漸)
A4A108(J8) D-IASC (Aスラントマーカ変換
J114-C
スラントマーカ
A4A101(J1) D-IRSG (Rスイープ作成回路)
J113-M
主トリガ
J114-J
-1500ヤードトリガ
TP2
TP3
TP4
TP5
TP6
TP7
Q2,3,4
Q5
Q 6, 7
Q8
Q9
Q10
Q11
Q12
Q13
Q 14,15 16
Q17
Q18
スイープゲート
A4A102(J2) D-IASG (Aスイープゲート作成回
Q4, 5

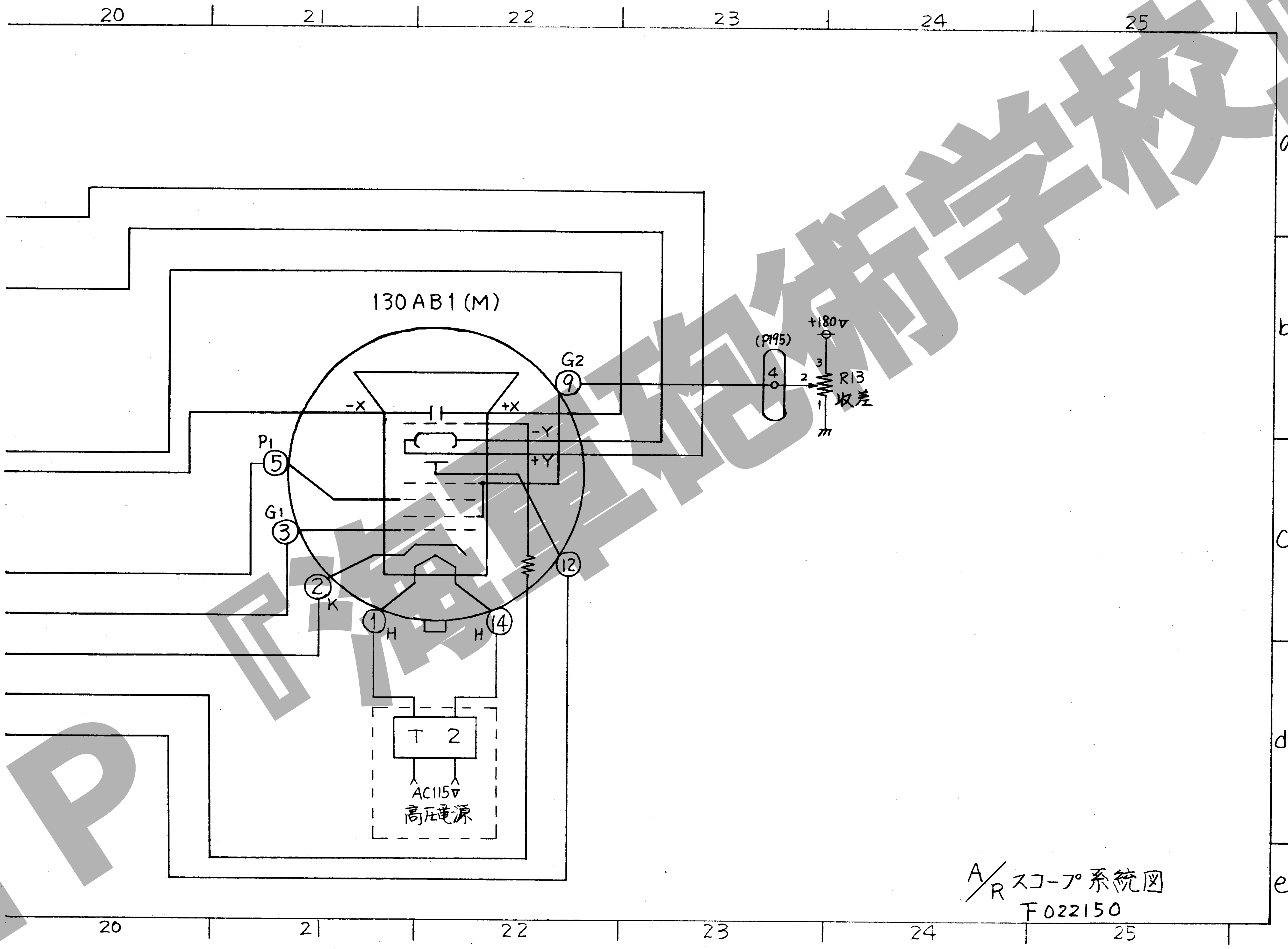
HP『海軍砲術学校』

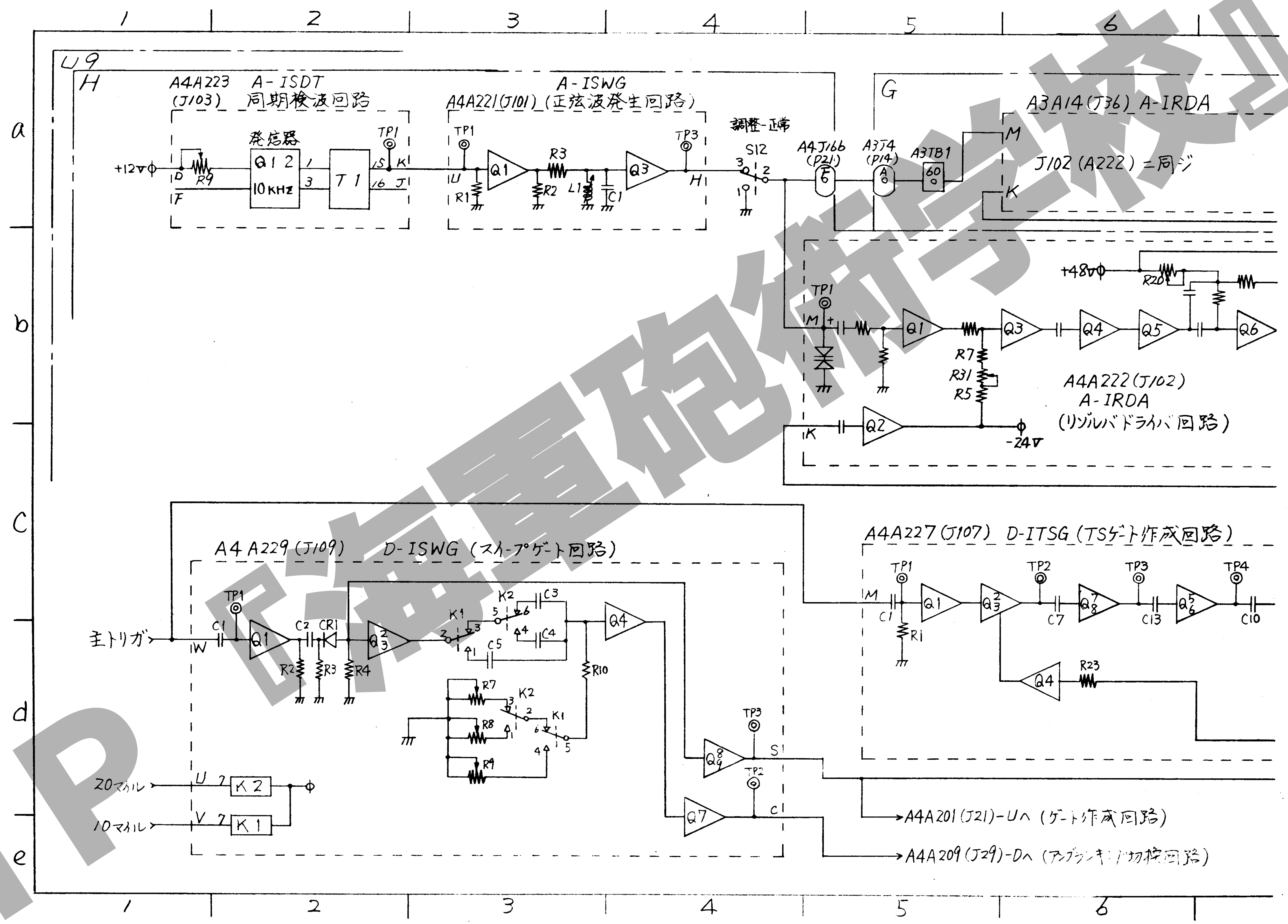

7
8
9
10
11
12
13
回路)
R20
CR3
R21
R22
R23
K1
K2
Q6
T
R20
Rスラント
マーカ
利得
A4 A107(J7) D-IRFC (R固定マーカ変換回路)
J114-L
R固定
マーカ
H
K
W
Q1
Q2
Q3
Q 5
TP1
R15
CR3
R20
Q6
CR4
CR5
Q7
Y
R19
マーカ
利得
A4 A109 (J9)
J114-C
スラント
マーカ
路)
TP5
F
TP6
D
A4 A104(J4) A-ISWM (スイープ作成回路)
TP2
Y
Z
Q4
Q9
R11
R10
C6
C7
C8
TP3
A
レンヂ切換
2万ヤード
5万ヤード
J
K 1
K 2
A4A105(J5) A-ISWA (スイープ増幅回路)
R3
R30
R5
R6
-24v
Q3~6
Q7~10
C
B
R29
R32
U
R1
+12v
CR1
R16
A/R(X)
R2
CR2

HP『海軍砲術学校』

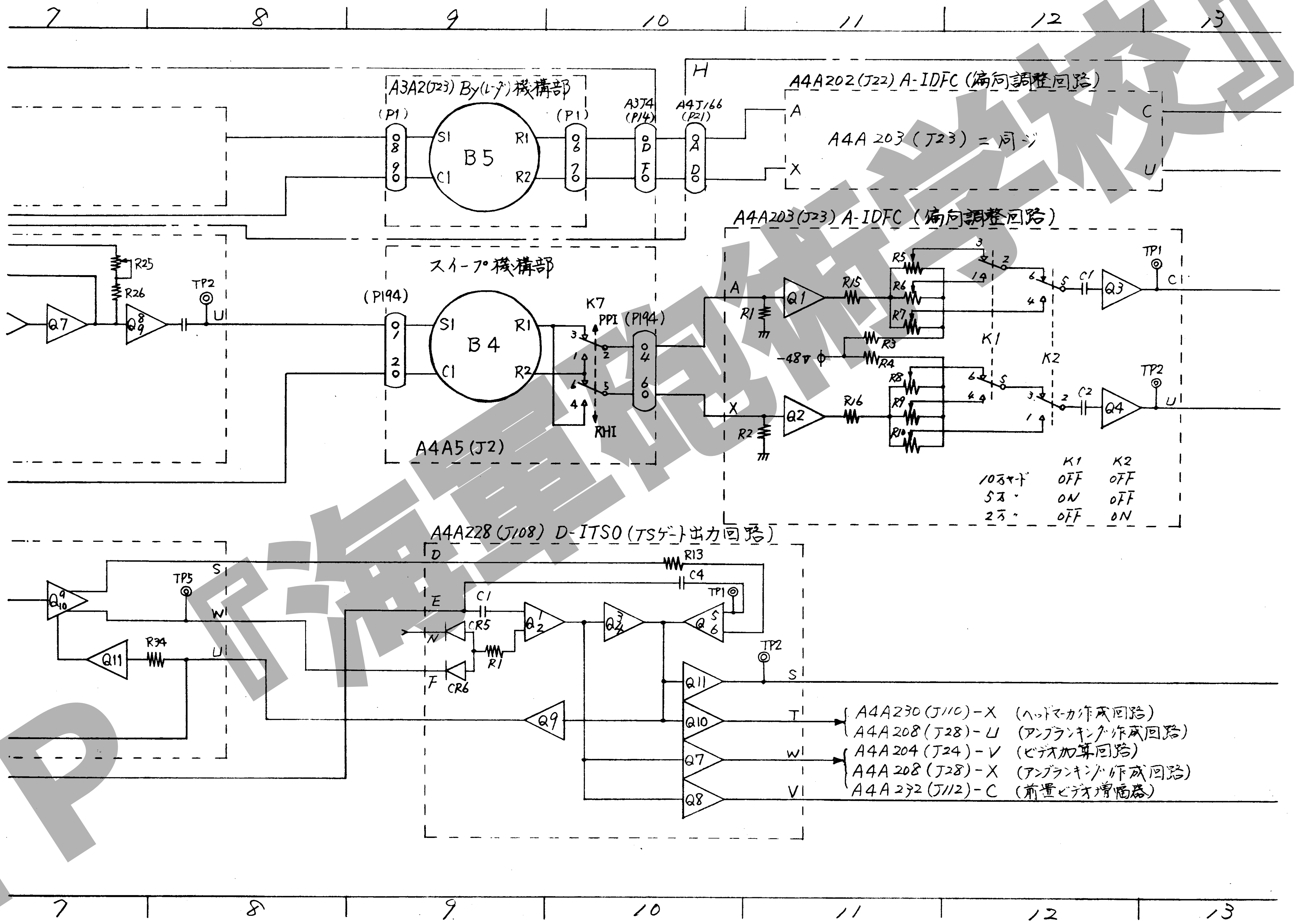

14 15 16 17 18 19
D-IRSC（Rスラントマーカ変換回路）
Q 5
TP1
R15
CR3
R20
QL
S
R21
Rスラントマーカ利得
A4A110(J10) A-IVMC（ビデオミキサ回路）
ビデオ信号
擬似ビデオ信号
W
T
R
P
E
Q1 Q2 Q3 Q4
U
R17
Q9 R16
Q6 R15
Q8 R18
Q5 R14
Q7
TP2
A
B
R2
ビデオ利得
A4A110(J11) A-IVAC（ビデオ増幅回路）
TP1
C5
R20
TP3
E
TP2
U
TP4
C6
R19
F
V
C
R1
CR1
+12V
R15
D
R2
-24V
A/R(Y)
A4A103(J3) D-IUBM（アンブランキング作成回路）
TP1
W
Q1
DL1
3μS
Q2
Q3,4,5
Q6
TP2
R16
Q7
TP4
A
TP3
L
R18
K1
R19
C7
K2
R20
R21
レンヂ切換
10万ヤード
K
K 1
2万ヤード
J
K 2
A4A6J1
(P195)
A4A6（J1）
5インチCRT高圧電源回路
約-1.0KV
約-1.2KV
約-1.1KV
約+2.7KV

HP『海軍砲術学校』

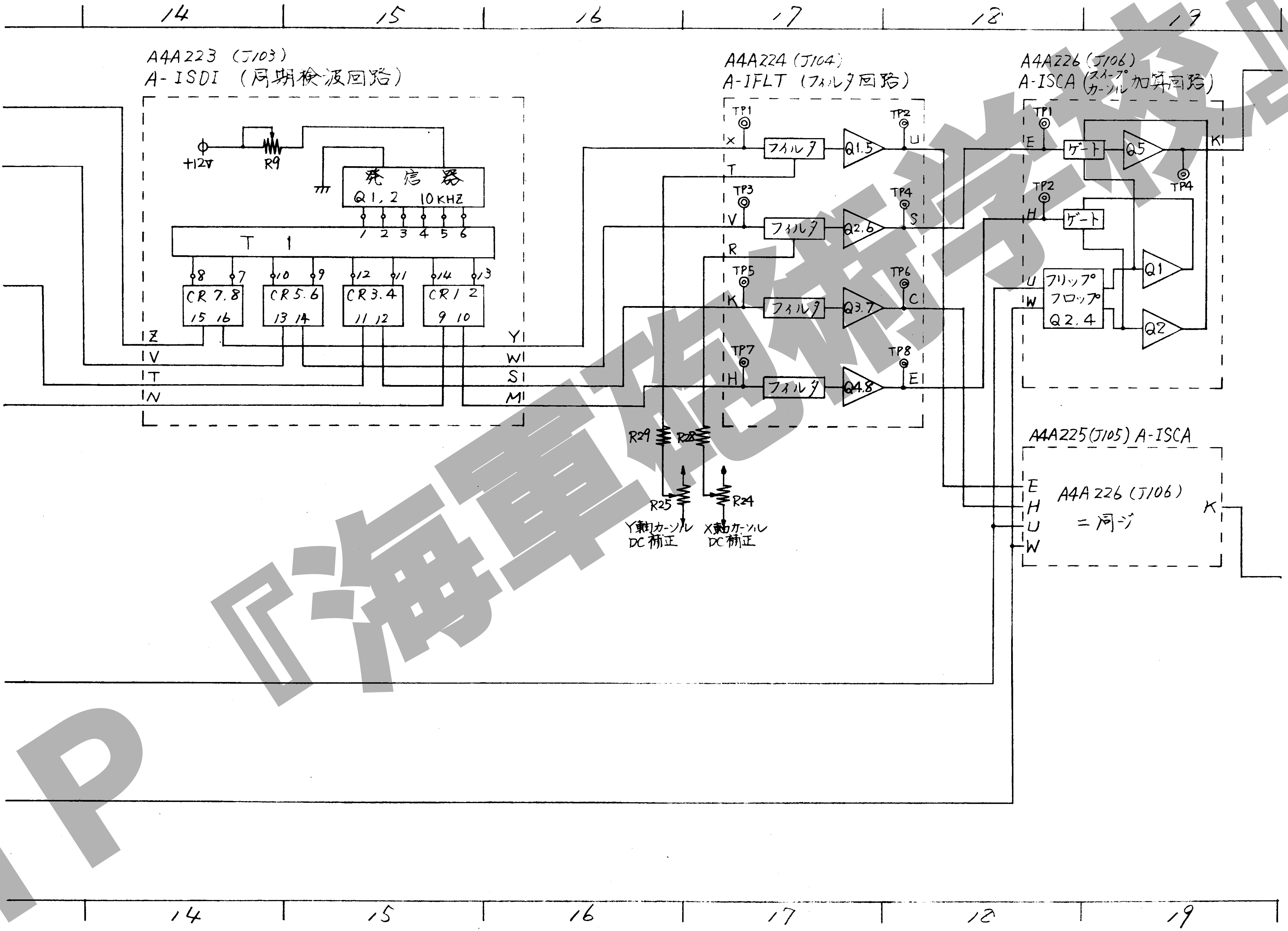

20
21
22
23
24
25
a
b
c
d
e
130AB1(M)
G2
9
(P195)
4
+180V
3
2
R13
1
収差
-X
+X
-Y
+Y
P1
5
G1
3
2
K
1
H
14
H
12
T 2
AC115V
高圧電源
A/R スコープ系統図
F022150


U9
H
A4A223 A-ISDT
(J103) 同期検波回路
発信器
Q12
10KHz
T1
+12V
R9
TP1
A-ISWG
A4A221(J101)(正弦波発生回路)
TP1
Q1
R1
R2
R3
L1
C1
Q3
TP3
調整-正常
S12
A4J166
(P21)
A3J4
(P14)
A3TB1
G
A3A14(J36) A-IRDA
J102(A222)ニ同ジ
+48V
R20
TP1
Q1
Q3
Q4
Q5
Q6
R7
R31
R5
Q2
-24V
A4A222(J102)
A-IRDA
(リゾルバドライバ回路)
主トリガ
A4 A229(J109) D-ISWG (スイープゲート回路)
TP1
C1
Q1
C2
CR1
R2
R3
R4
K1
K2
C3
C4
C5
Q4
R10
R7
R8
R9
TP3
TP2
Q7
20マイル
10マイル
K2
K1
A4A227(J107) D-ITSG (TSゲート作成回路)
TP1
TP2
TP3
TP4
C1
R1
C7
C13
C10
R23
A4A201(J21)-Uへ (ゲート作成回路)
A4A209(J29)-Dへ (アンブランキング切換回路)

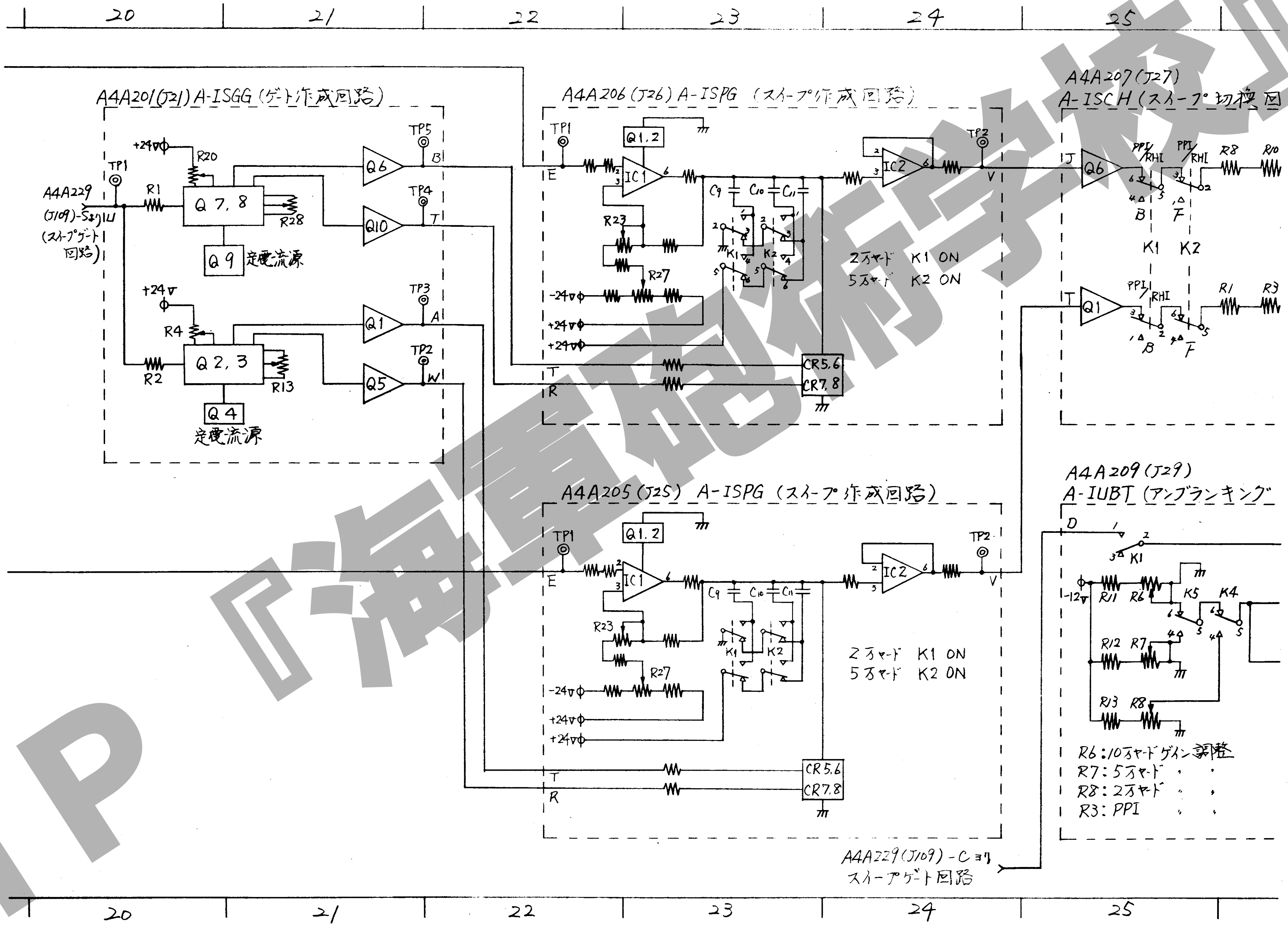
HP『海震砲術学校』


7 8 9 10 11 12 13
A3A2(J23) By(レーダ)機構部
(P1)
B5
S1 C1 R1 R2
A3J4 (P14)
A4J166 (P21)
H
A4A202(J22) A-IDFC (偏向調整回路)
A4A203(J23)に同じ
A C X U
A4A203(J23) A-IDFC (偏向調整回路)
R25
R26
TP2
Q7
U
スイープ機構部
(P194)
B4
K7
PPI
RHI
A4A5(J2)
R1 R2 R3 R4 R5 R6 R7 R8 R9 R10 R15 R16
Q1 Q2 Q3 Q4
-48V
K1 K2
C1 C2
TP1 TP2
K1 K2
10万ヤード OFF OFF
5万 〃 ON OFF
2万 〃 OFF ON
A4A228(J108) D-ITSO (TSゲート出力回路)
TP5
S W U
Q11
R34
D E N F
R13
C4
C1
CR5 CR6
R1
Q9 Q10 Q7 Q8
S T W V
A4A230(J110)-X (ヘッドマーカ作成回路)
A4A208(J28)-U (アンブランキング作成回路)
A4A204(J24)-V (ビデオ加算回路)
A4A208(J28)-X (アンブランキング作成回路)
A4A232(J112)-C (前置ビデオ増幅器)

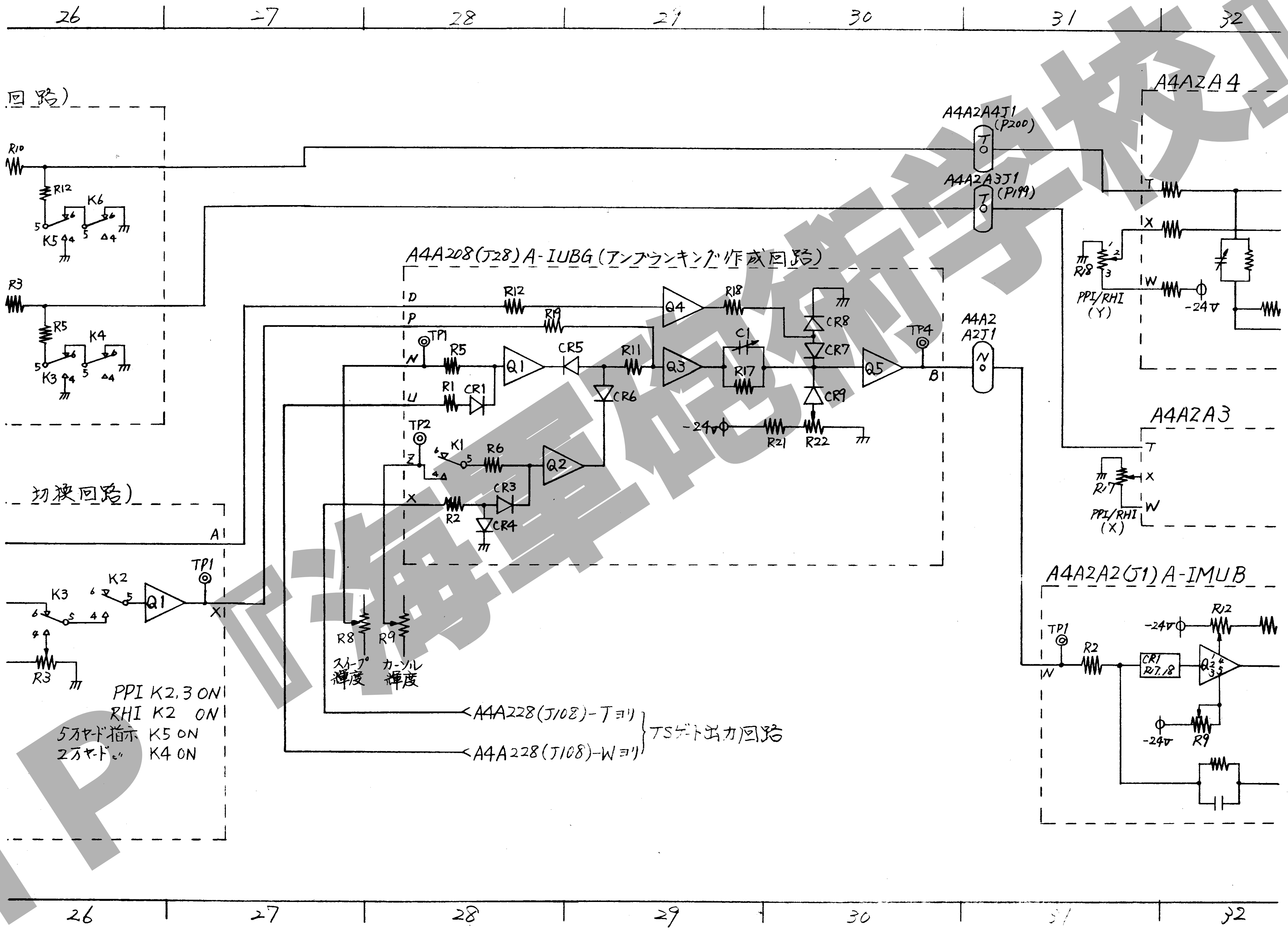
HP『海軍施術学校』


14
15
16
17
18
19
A4A223 (J103)
A-ISDI (同期検波回路)
+12V
R9
発信器
Q1,2 10KHZ
T 1
1 2 3 4 5 6
8 7 10 9 12 11 14 13
CR7.8
15 16
CR5.6
13 14
CR3.4
11 12
CR1 2
9 10
Z
V
T
N
Y
W
S
M
A4A224 (J104)
A-IFLT (フィルタ回路)
TP1 TP2 TP3 TP4 TP5 TP6 TP7 TP8
X
T
V
R
K
H
フィルタ
Q1.5
Q2.6
Q3.7
Q4.8
U
S
C
E
R29
R28
R25
R24
Y軸カーソル
DC補正
X軸カーソル
DC補正
A4A226 (J106)
A-ISCA (スイープ カーソル 加算回路)
TP1 TP2 TP4
E
H
U
W
K
ゲート
Q5
Q1
Q2
フリップ フロップ
Q2,4
A4A225(J105) A-ISCA
A4A226 (J106)
=同ジ
E
H
U
W
K

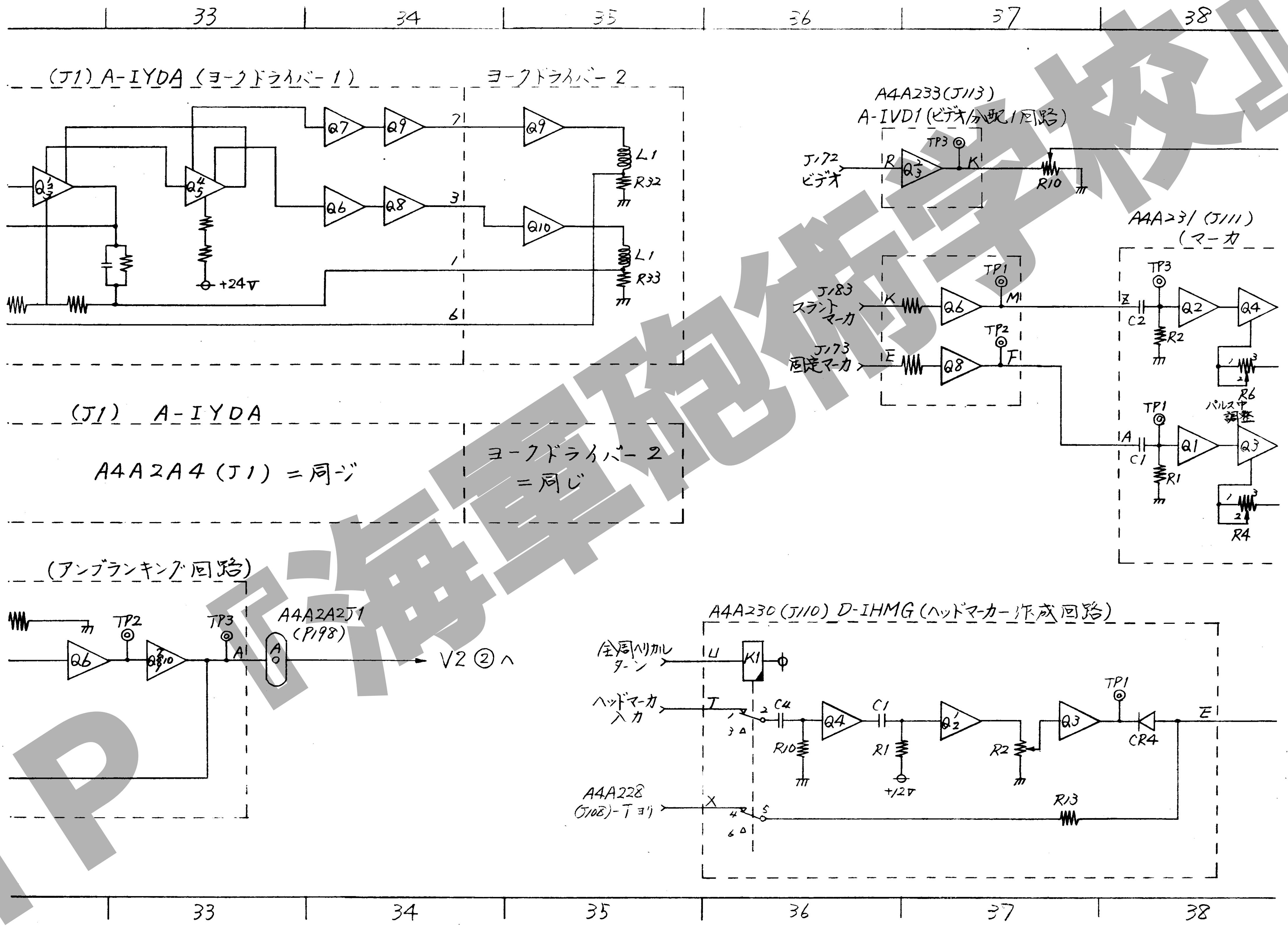
HP『海軍砲術学校』


20
21
22
23
24
25
A4A201(J21) A-ISGG (ゲート作成回路)
A4A229 (J109)-Sより1U (スイープゲート回路)
TP1
R1
R2
R4
R13
R20
R28
+24V
Q 7, 8
Q 9 定電流源
Q 2, 3
Q 4
定電流源
Q6
Q10
Q1
Q5
TP5
TP4
TP3
TP2
B
T
A
W
A4A206 (J26) A-ISPG (スイープ作成回路)
A4A205 (J25) A-ISPG (スイープ作成回路)
TP1
TP2
E
V
T
R
Q1, 2
IC1
IC2
R23
R27
C9
C10
C11
K1
K2
-24V
+24V
CR5.6
CR7.8
2万ヤード K1 ON
5万ヤード K2 ON
A4A207 (J27)
A-ISCH (スイープ切換回
J
T
Q6
Q1
PPI/RHI
R8
R10
R1
R3
B
F
K1
K2
A4A209 (J29)
A-IUBT (アンブランキング
D
K1
-12V
R11
R6
R12
R7
R13
R8
K5
K4
R6 : 10万ヤードゲイン調整
R7 : 5万ヤード 〃 〃
R8 : 2万ヤード 〃 〃
R3 : PPI 〃 〃
A4A229 (J109) - Cより
スイープゲート回路

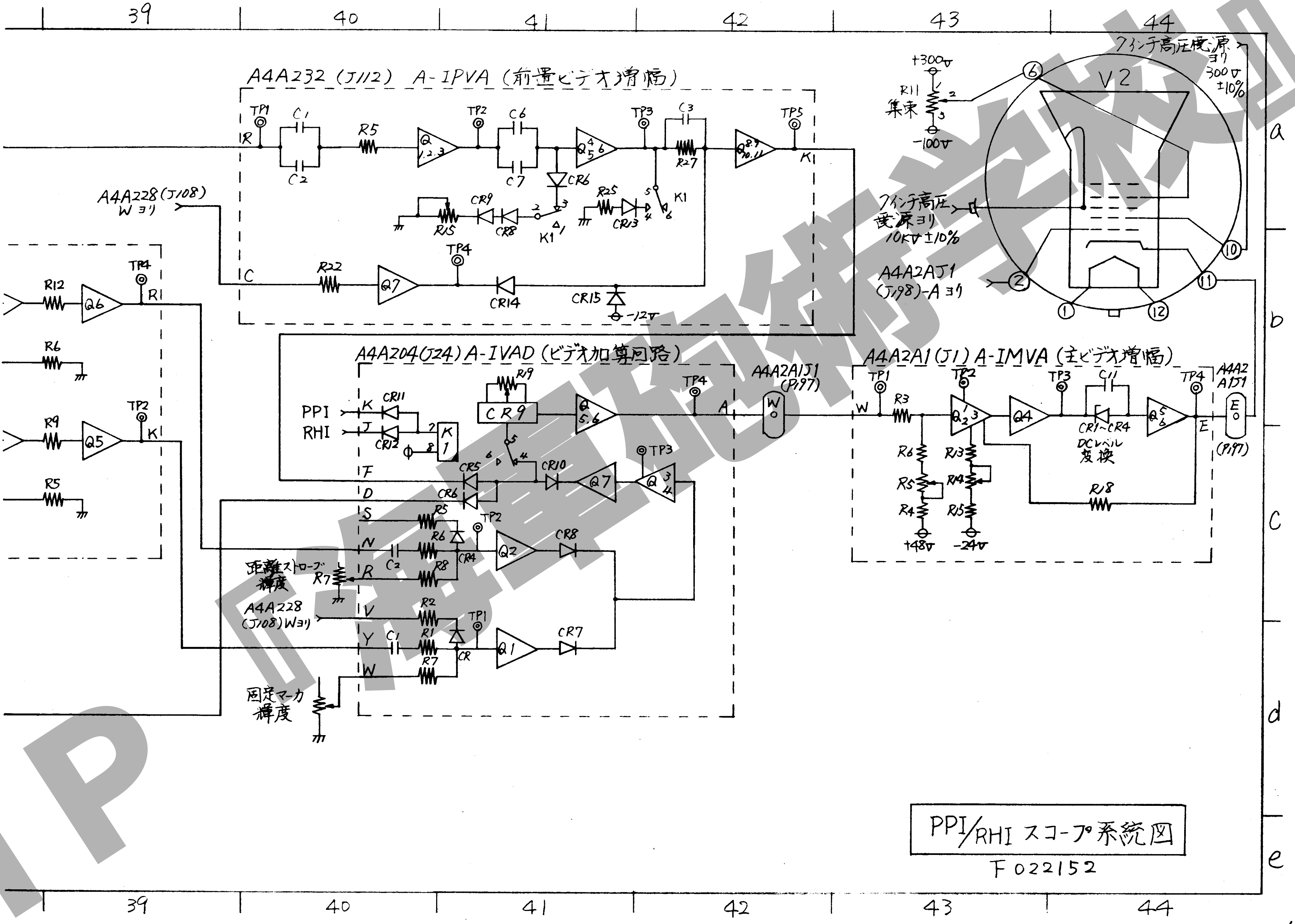
HP『海軍砲術学校』



26
27
28
29
30
31
32
回路)
R10
R12
K6
K5
R3
R5
K4
K3
A4A2A4J1
(P200)
A4A2A3J1
(P199)
A4A2A4
T
X
W
R8
PPI/RHI
(Y)
-24V
A4A208(J28)A-IUBG(アンブランキング作成回路)
D
P
N
U
Z
X
R12
R19
R18
Q4
CR8
TP1
R5
Q1
CR5
R11
Q3
C1
R17
CR7
TP4
Q5
B
A4A2
A2J1
R1
CR1
CR6
CR9
-24V
R21
R22
TP2
K1
R6
Q2
CR3
R2
CR4
A4A2A3
T
X
W
R17
PPI/RHI
(X)
切換回路)
A
K2
K3
TP1
Q1
X
R3
R8
R9
スイープ輝度
カーソル輝度
PPI K2,3 ON
RHI K2 ON
5万ヤード指示 K5 ON
2万ヤード〃 K4 ON
A4A228(J108)-Tヨリ
A4A228(J108)-Wヨリ
TSゲート出力回路
A4A2A2(J1)A-IMUB
TP1
N
R2
CR1
R17,18
Q2
R12
-24V
R9


33 34 35 36 37 38
(J1) A-IYDA (ヨークドライバー 1)
ヨークドライバー 2
Q7 Q9 Q9 Q6 Q8 Q10
L1 R32 L1 R33
+24V
7 3 1 6
(J1) A-IYDA
A4A2A4 (J1) =同ジ
ヨークドライバー 2
=同じ
(アンブランキング回路)
Q6 TP2 TP3 A
A4A2A2J1
(P198)
V2 ② へ
A4A233 (J113)
A-IVD1 (ビデオ分配1回路)
J172
ビデオ
R TP3 K R10
J183
スラントマーカ
K Q6 TP1 M
J173
固定マーカ
E Q8 TP2 F
A4A231 (J111)
(マーカ
TP3 Z C2 R2 Q2 Q4 R6
パルス巾調整
TP1 A C1 R1 Q1 Q3 R4
A4A230 (J110) D-IHMG (ヘッドマーカー作成回路)
全周ヘリカルターン
U K1
ヘッドマーカ入力
T C4 Q4 C1 Q2 Q3 TP1 CR4 E
R10 R1 +12V R2
A4A228
(J108)-Tヨリ
X R13

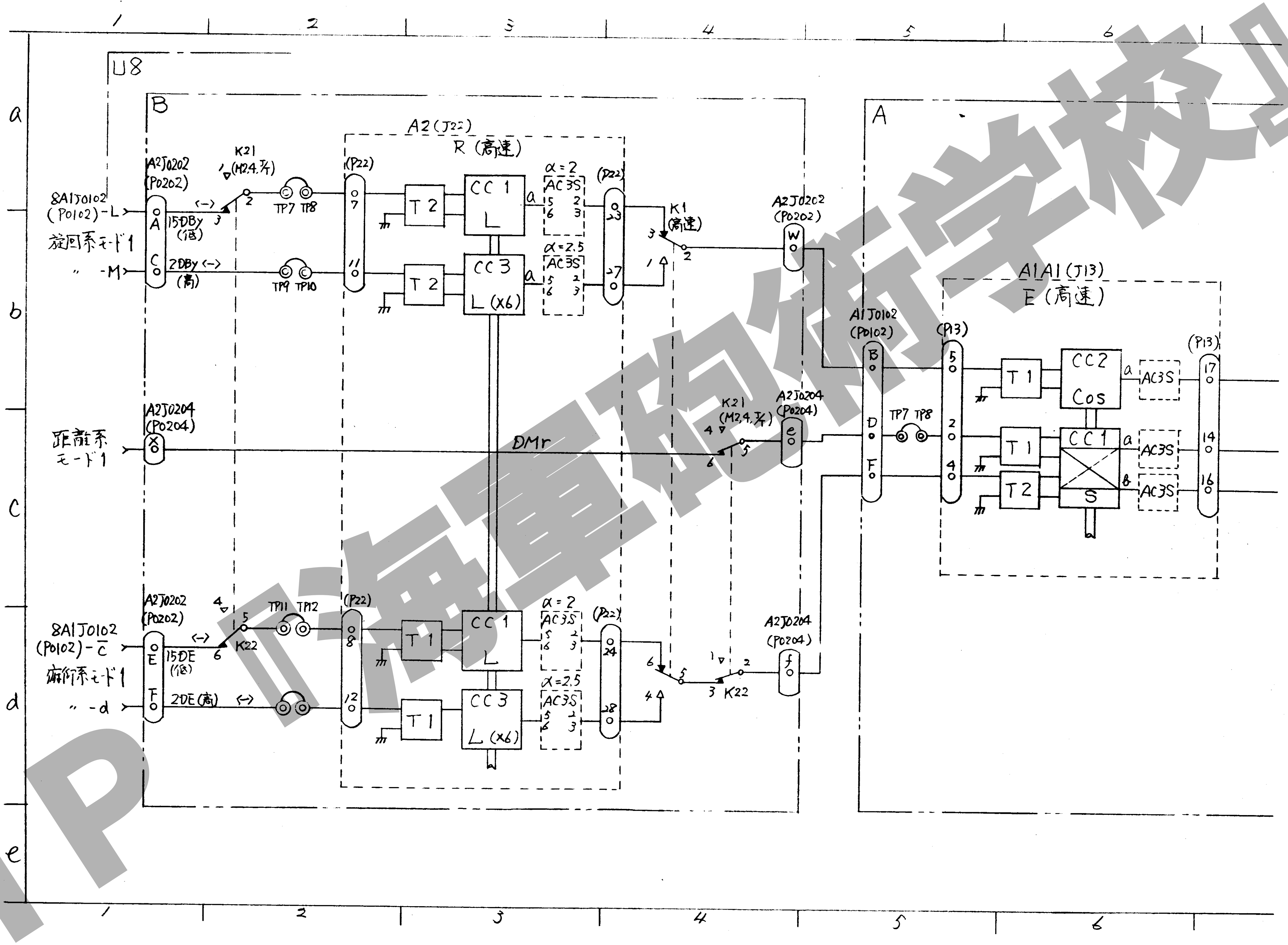
HP『海軍砲術学校』

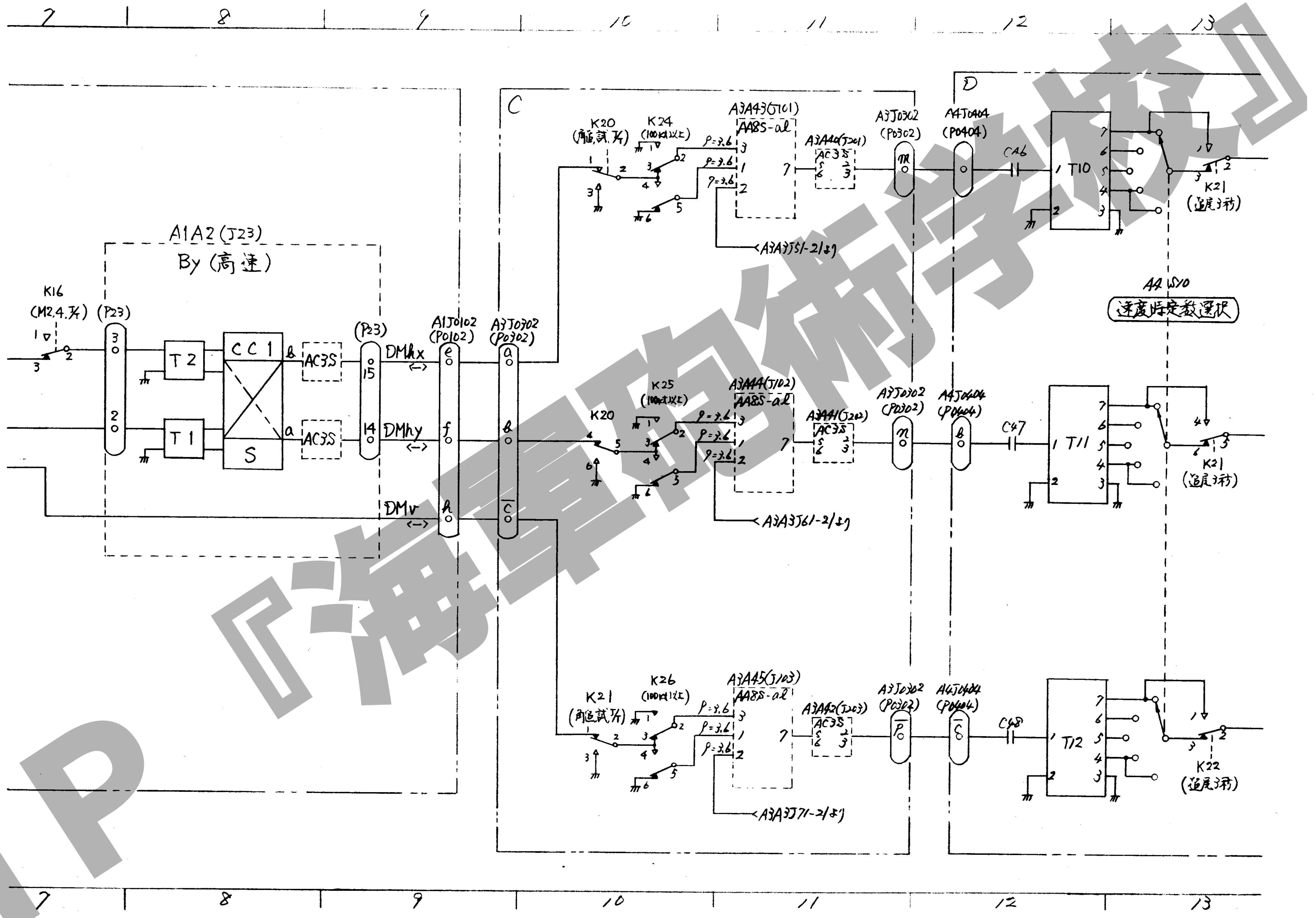


PPI/RHI スコープ系統図

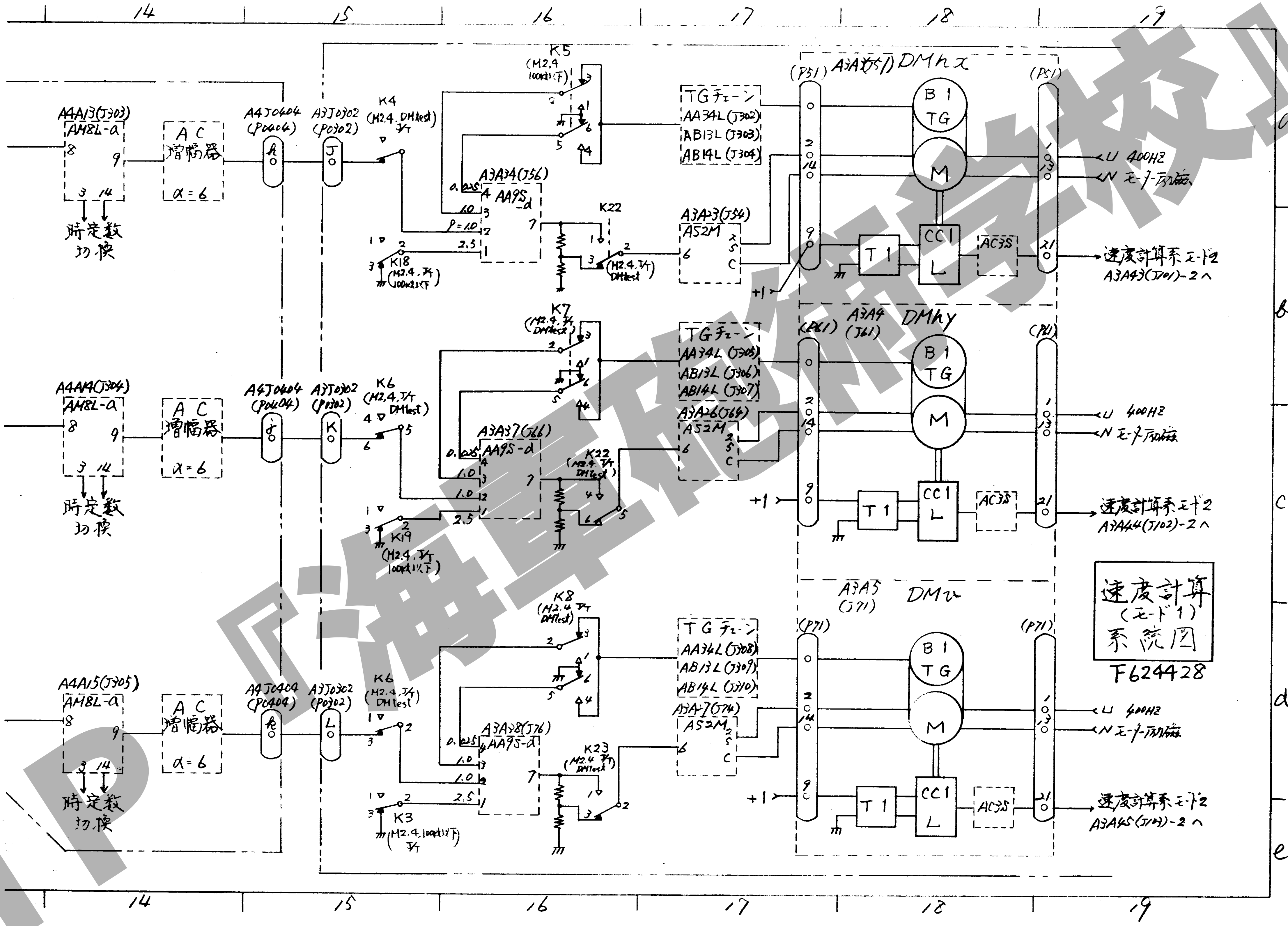
F022152

HP『海軍砲術学校』


U8
B
A
A2 (J22)
R (高速)
A1A1 (J13)
E (高速)
8A1J0102
(P0102)-L
旋回系モード1
〃 -M
A2J0202
(P0202)
15DBy
(低)
2DBy
(高)
K21
(M2,4,T/T)
TP7 TP8
TP9 TP10
(P22)
T 2
CC 1
L
CC 3
L (X6)
α=2
α=2.5
AC3S
K1
(高速)
A2J0204
(P0204)
距離系
モード1
DMr
A1J0102
(P0102)
(P13)
T 1
CC2
Cos
CC1
S
T2
8A1J0102
(P0102)-C
射撃系モード1
〃 -d
15DE
(低)
2DE(高)
K22
TP11 TP12
T 1
HP『海軍砲術学校』


A1A2 (J23)
By (高速)
K16
(M2.4.T/t)
(P23)
T2
T1
CC1
S
AC3S
DMhx
DMhy
DMv
A1J0102
(P0102)
A3J0302
(P0302)
C
K20
K24
(100Kt以上)
K25
K21
K26
A3A43(J101)
A3A44(J102)
A3A45(J103)
AA8S-al
A3A40(J201)
A3A41(J202)
A3A42(J203)
AC3S
A3A3J51-2より
A3A3J61-2より
A3A3J71-2より
A4J0404
(P0404)
D
C46
C47
C48
T10
T11
T12
K22
(追尾予行)
A4 S10
速度時定数選択

HP『海上防衛学校』


14
15
16
17
18
19
a
b
c
d
e
A4A13(J303)
AM8L-α
A4A14(J304)
A4A15(J305)
AC 増幅器
α=6
時定数切換
A4J0404 (P0404)
A3J0302 (P0302)
K4 (M2.4. DMtest 以下)
K5 (M2.4 100kt以下)
K6 (M2.4.以下 DMtest)
K7 (M2.4.以下 DMtest)
K8 (M2.4 以下 DMtest)
K18 (M2.4.以下 100kt以下)
K19 (M2.4.以下 100kt以下)
K3 (M2.4.100kt以下 以下)
K22 (M2.4.以下 DMtest)
K23 (M2.4 以下 DMtest)
A3A34(J56)
A3A37(J66)
A3A38(J76)
AA9S-d
TGチェーン
AA34L(J302)
AB13L(J303)
AB14L(J304)
AA34L(J305)
AB13L(J306)
AB14L(J307)
AA34L(J308)
AB13L(J309)
AB14L(J310)
A3A23(J54)
A3A26(J64)
A3A27(J74)
A52M
A3A3(J51) DMhx
A3A4 (J61) DMhy
A3A5 (J71) DMv
(P51)
(P61)
(P71)
B1 TG
M
T1
CC1 L
AC3S
+1
U 400HZ
N モーター励磁
速度計算系モード2 A3A43(J101)-2へ
速度計算系モード2 A3A44(J102)-2へ
速度計算系モード2 A3A45(J103)-2へ
速度計算 (モード1) 系統図
F624428